



Руководства PRADIS

Laduga

июн. 23, 2026

Оглавление

1	Руководство пользователя	1
1.1	Первый проект Pradis!	1
2	Методика работы с препроцессором Pradis	29
2.1	Введение и назначение	29
2.2	1. Архитектура и организация рабочего места	29
2.3	3. Пошаговая методика создания и анализа модели	30
2.4	4. Практические рекомендации по организации работы	32
2.5	5. Заключение	32

1.1 Первый проект Pradis!

Данное руководство **на практическом примере** позволит освоить интерфейс Pradis, параллельно формируя понимание принципов создания расчётных моделей динамических систем.

В качестве примера разберем процесс создания и анализа простой, но фундаментальной физической модели — **пружинного маятника**.

Процесс моделирования и анализа разбит на следующие этапы:

- Построение простейшей динамической модели в Pradis.
- Определение начальных условий для проведения расчета.
- Определение расчетных характеристик для проведения анализа.
- Формирование заданий на расчет.
- Обработка и вывод результатов.

1.1.1 Постановка задачи

Построить динамическую модель пружинного маятника и провести анализ зависимости скорости, перемещения подвешенного груза и силы упругости пружинного маятника от времени при его свободных колебаниях, вызванных начальным отклонением от положения равновесия. **В данной модели сила тяжести не учитывается.**

Исходные данные:

- Жесткость пружины 100 Н/м
- Вязкость (сила вязкого трение) 0,1 Н*с/м
- Масса 1 кг
- Начальное смещение $X_0 = 1$ м

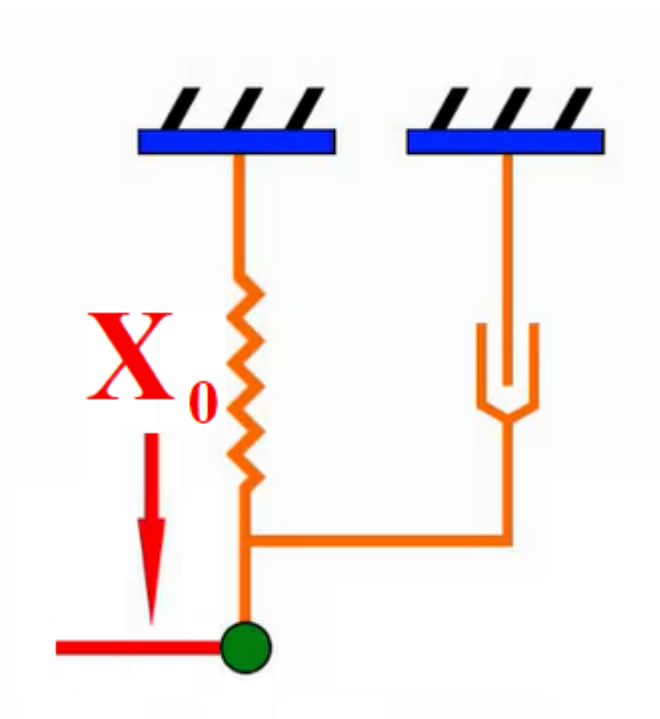


Рисунок 1. Пружинный маятник

1.1.2 Создание модели

Запуск препроцессора

Для построения расчетной схемы/модели пружинного маятника запустить препроцессор. Запуск осуществляется двойным щелчком мыши по ярлыку **PRADIS Qucs** на рабочем столе (рисунок 2):

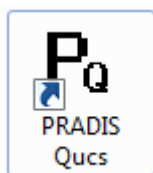


Рисунок 2. Ярлык PRADIS Qucs

Откроется окно препроцессора (рисунок 3):

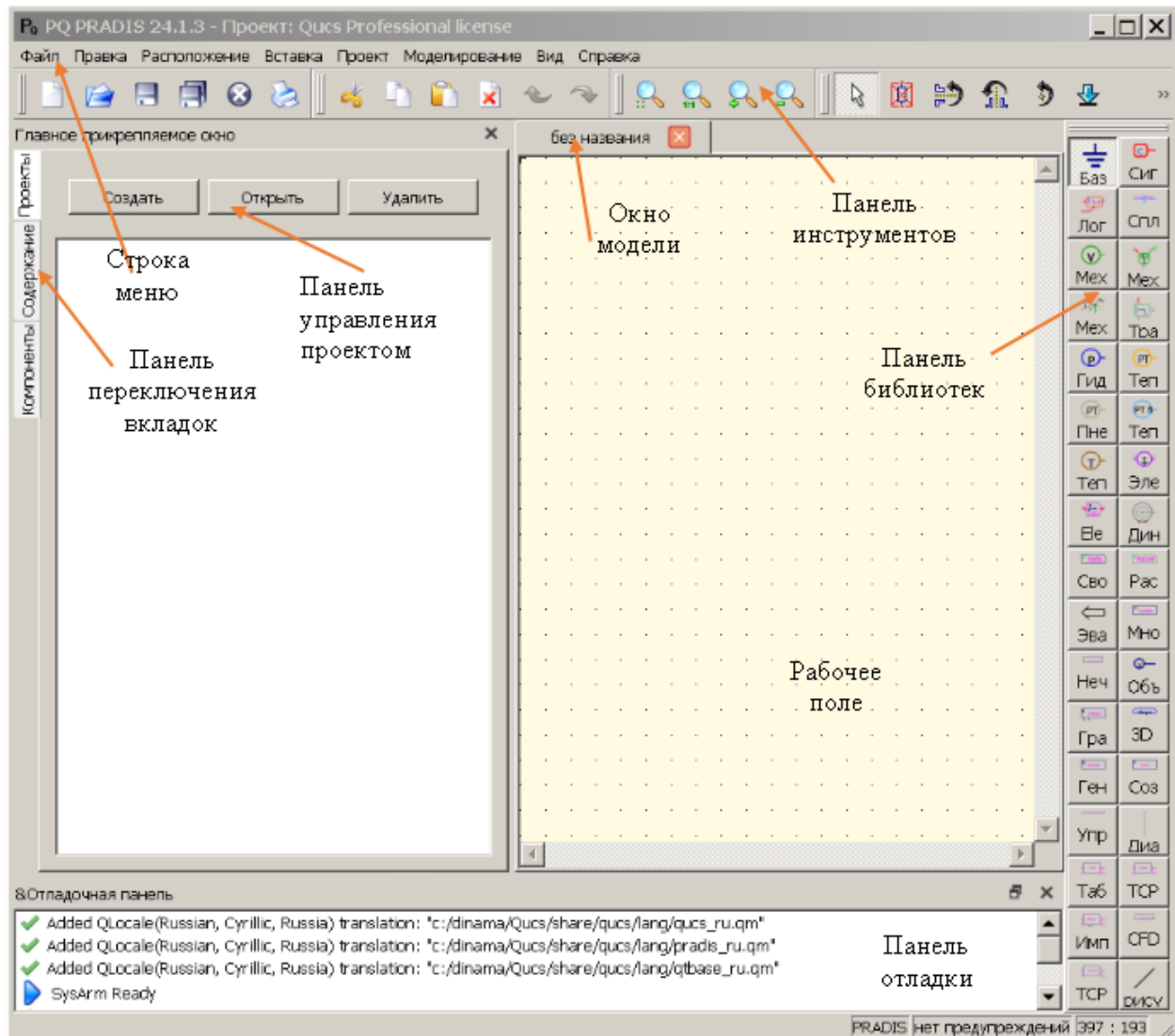


Рисунок 3. Окно препроцессора

Подробное описание окна препроцессора приведено [здесь](#).

Создание проекта

На панели управления проектом (см. рисунок 3) нажать на кнопку «Создать». Откроется окно диалога для определения имени проекта (рисунок 4)

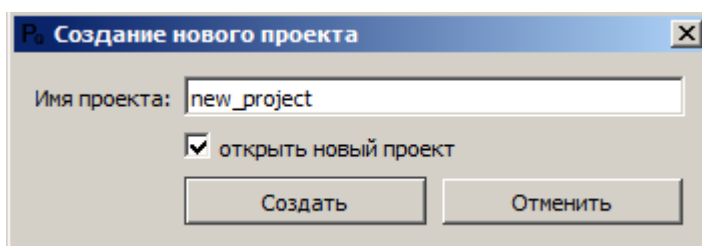


Рисунок 4. Диалог определения имени проекта

Пользователю необходимо задать имя проекта, после чего произойдет активация кнопки

«Создать». Оставить, либо убрать галочку «Открыть новый проект». При установленной галочке проект открывается автоматически. Нажать на кнопку «Создать». В Главном прикрепляемом окне появится проект new_project. Нажав на имя проекта два раза, откроется структура проекта (подробное описание структуры проекта приведено здесь). Сам проект, по умолчанию, создается для ОС Windows в каталоге:

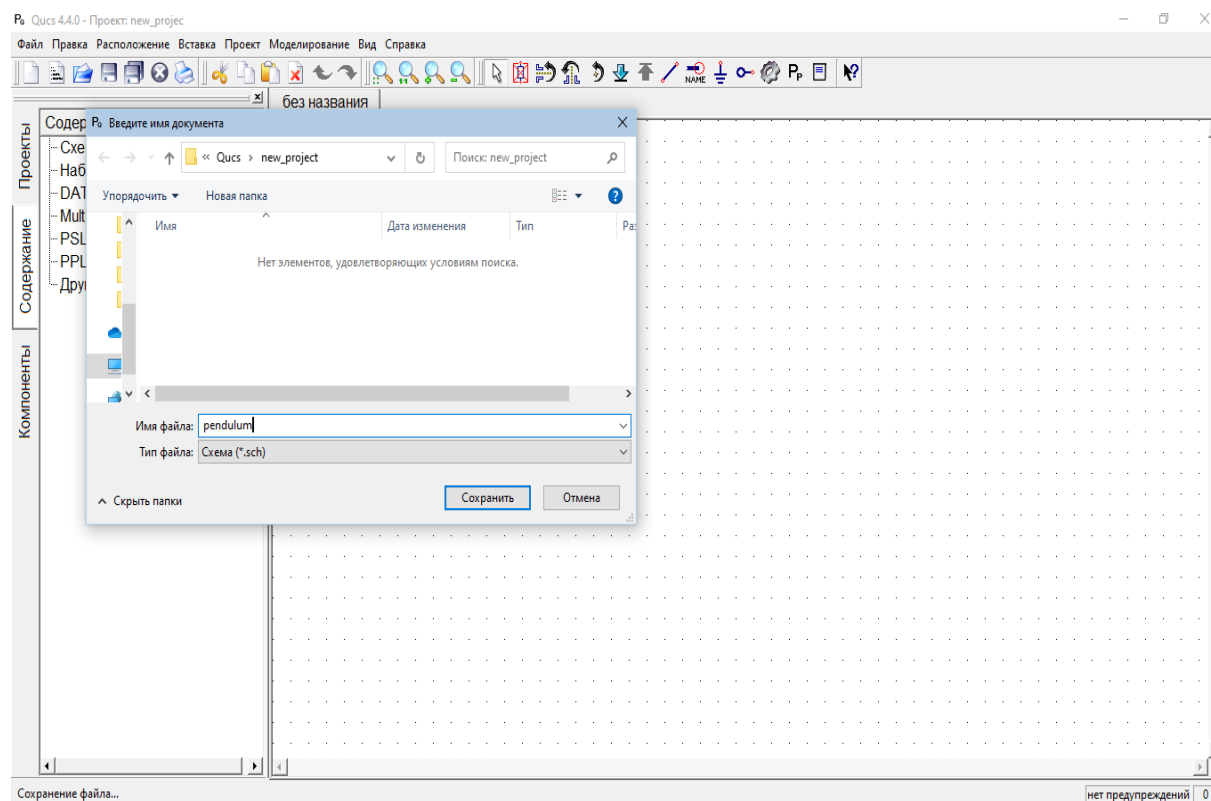
C:\Users\<имя пользователя>\.qucs

По своей сути, проект представляет собой папку, содержащую все данные и файлы, относящиеся к создаваемой модели.

Для построения модели нужно создать файл с расширением «.sch», который будет содержать код, описывающий схему модели. Перейти на вкладку «Файл→Сохранить как...». Откроется стандартное диалоговое окно ОС Windows для сохранения файла. Проверить путь на каталог:

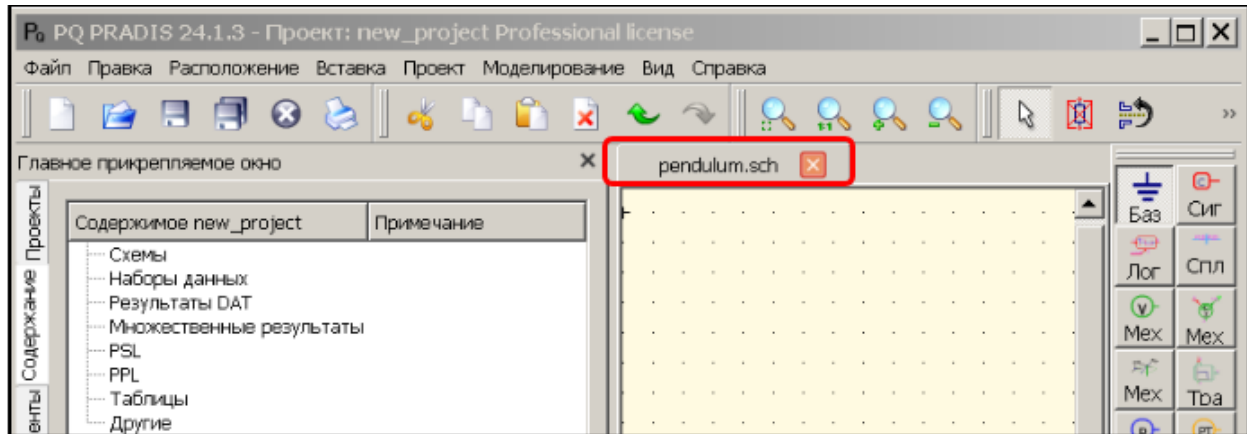
C:\Users\<имя пользователя>\.qucs\new_project.

В поле «Имя файла:» задать имя файла pendulum, расширение «.sch» добавится автоматически.



Нажать кнопку «Сохранить».

В результате название файла «pendulum.sch» появится в левом верхнем углу рабочего поля.



Проект для построения модели готов.

Построение модели

Для построения модели необходимо:

1. определить элементы, из которых она состоит;
2. определить, в какой библиотеке находятся эти элементы;
3. разместить элементы модели на схеме с учетом степеней свободы.

В соответствии с рисунком 1 модель пружинного маятника состоит из пружины, груза (массы), демпфера (элемента вязкости) и крепления. Его движение возникает после начального возмущения – отклонения груза на величину X_0 от положения равновесия.

При определении библиотеки, содержащей элементы пружинного маятника, необходимо руководствоваться физической природой модели, либо составных частей модели. В данном случае, пружинный маятник относится к разделу одномерной механики, поскольку её динамика полностью определяется **одной степенью свободы**. Это означает, что для описания состояния системы (положения и скорости груза) в любой момент времени достаточно одной обобщённой координаты, например, деформации пружины x . Уравнение движения, выведенное из второго закона Ньютона ($m * d^2x/dt^2 = -k * x$), является **обыкновенным дифференциальным уравнением второго порядка относительно одной переменной** $x(t)$, что является классическим признаком одномерной механической системы.

Таким образом, элементы/компоненты модели находятся в библиотеке «Механика 1D» (подробное описание библиотеки «Механика 1D» и ее компонентов находится [здесь](#)).

Активируйте меню компонентных библиотек, нажав на вкладку «Компоненты» в окне «Главное прикрепляемое окно», которое может располагаться слева или справа от рабочей области, в зависимости от предпочтений пользователя.

Далее в этом меню из выпадающего списка выберите библиотеку «Механика 1D». Вы-



берите компонент упругой связи «К» K и поместите его мышью на поле модели (рисунок 5).

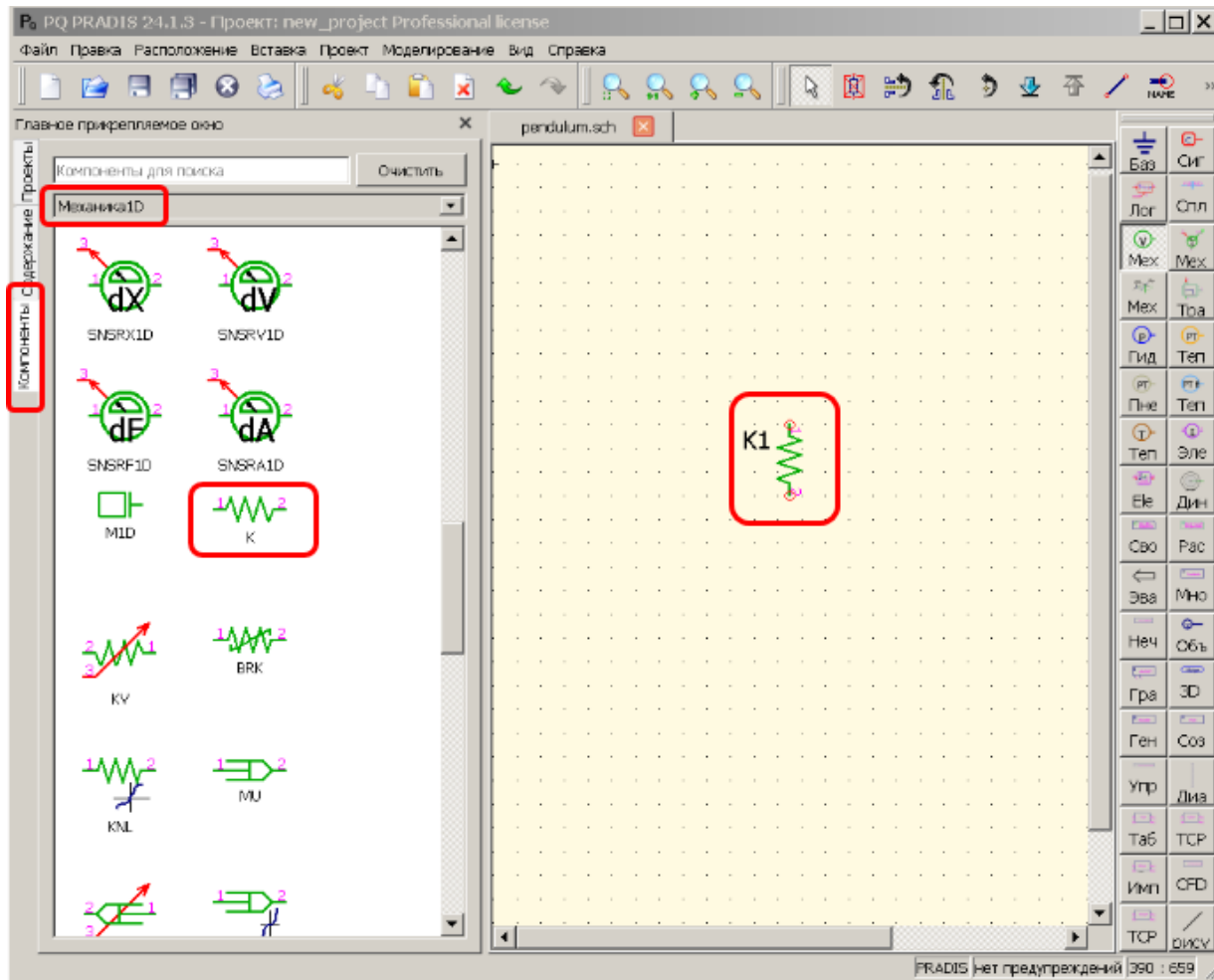





Рисунок 5. Добавление компонента упругой связи

В библиотеке «Базовые компоненты» выберите компонент «Земля»  Земля, поместите его на рабочем поле модели над компонентом упругой связи, предварительно повернув необходимым образом с помощью правой кнопки мыши,

затем соедините компоненты, используя проводник  (находится в Меню->Вставка->Проводник или на «Панели инструментов» в группе «Работать»)

или нажав Ctrl + E. Далее выберите компонент вязкости  MU, поместите на рабочем поле параллельно компоненту упругой связи и соедините (рисунок 6).

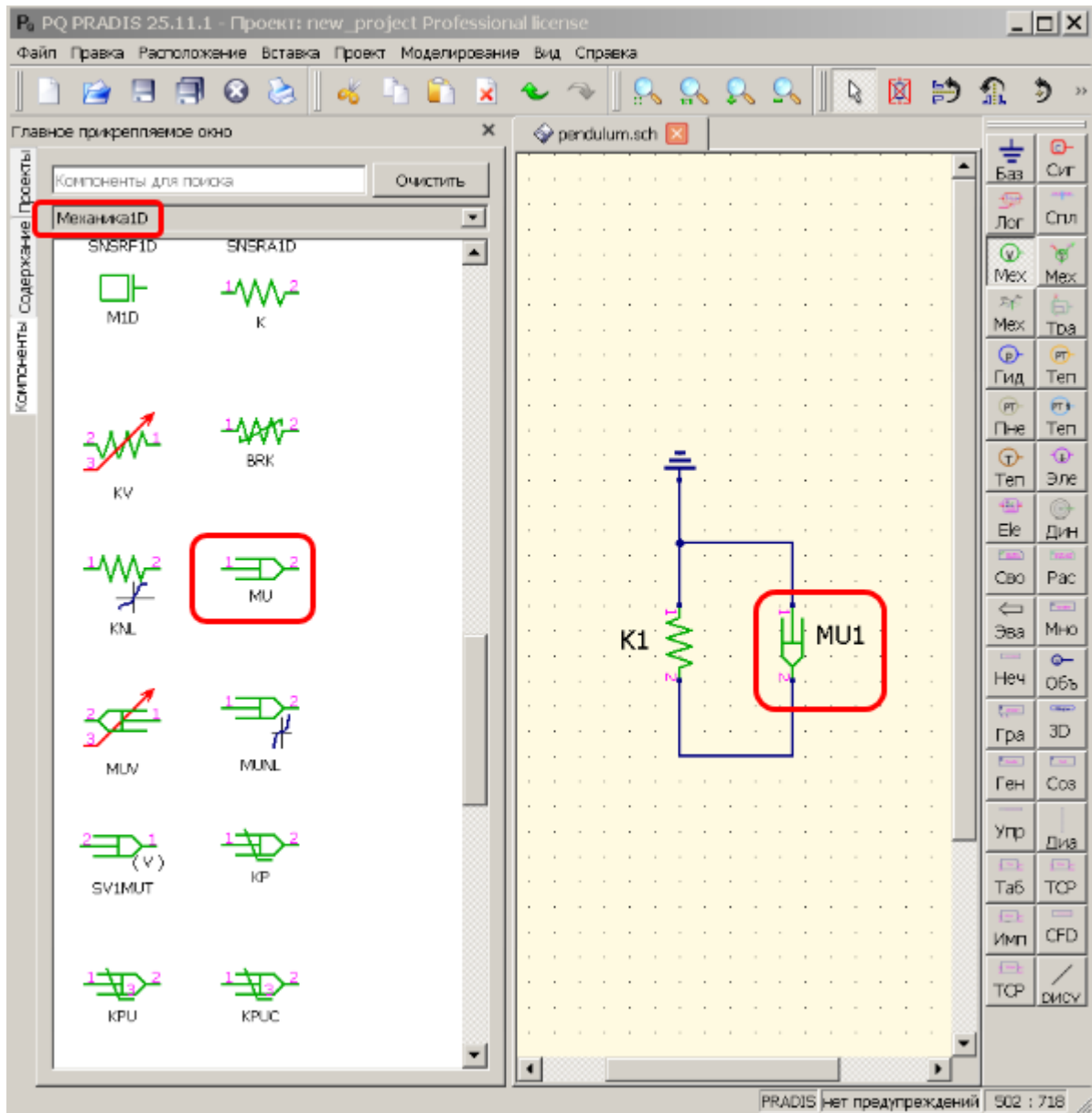


Рисунок 6. Добавление компонентов

Для соединения компонентов, необходимо воспользоваться фиксацией линии проводника щелчком левой кнопки мышки.



Затем, выберите компонент **M1D** одномерного инерционного элемента и поместите его на рабочем поле (рисунок 7).

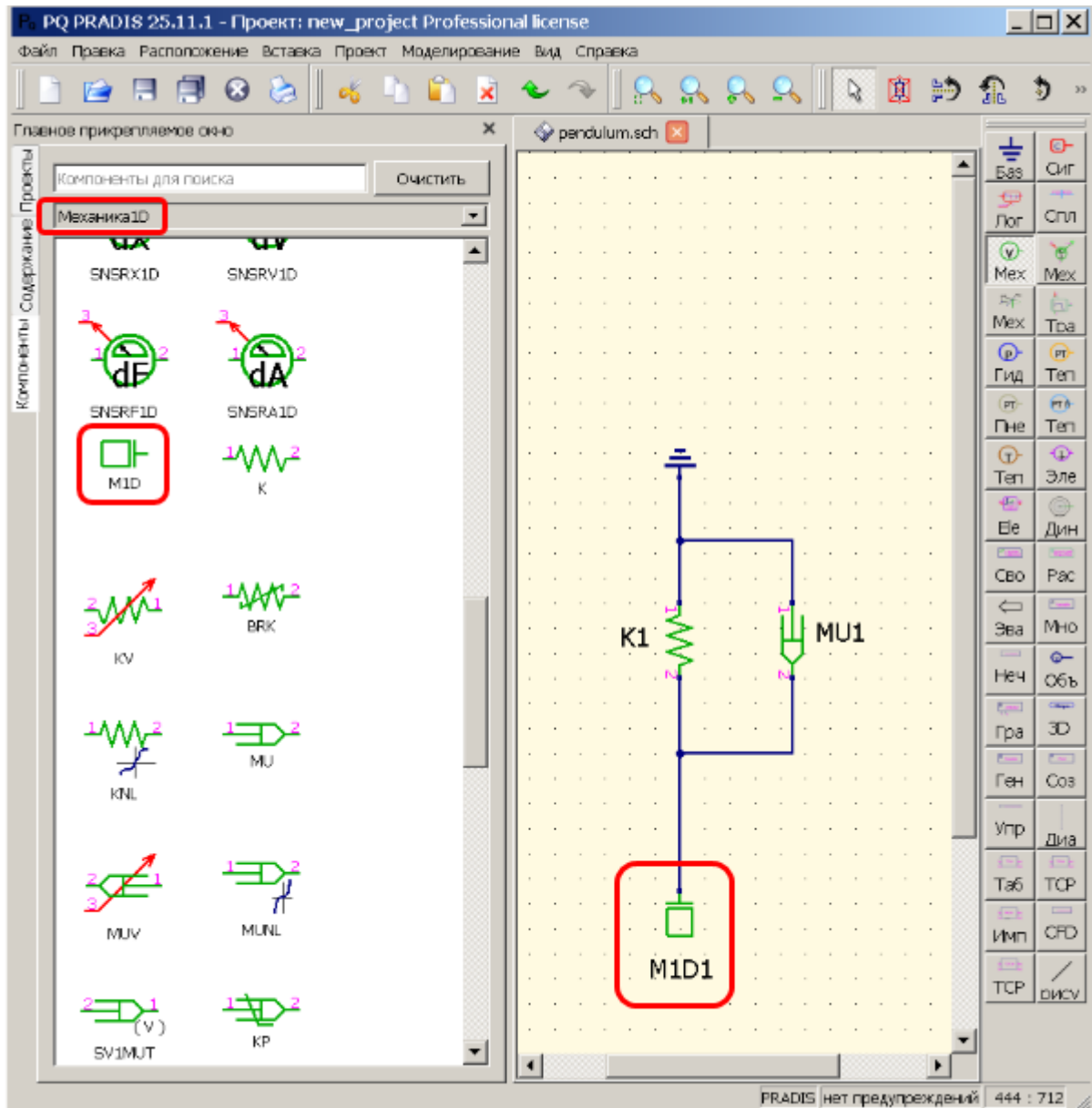


Рисунок 7. Добавление компонента одномерного инерционного элемента

Модель пружинного маятника, который находится в покое - построена. Для того, чтобы добавить начальное возмущение/отклонение в этой же библиотеке «Механика1D»



выберите компонент начального перемещения для одной степени свободы **SN** и поместите его на рабочем поле модели (рисунок 8).

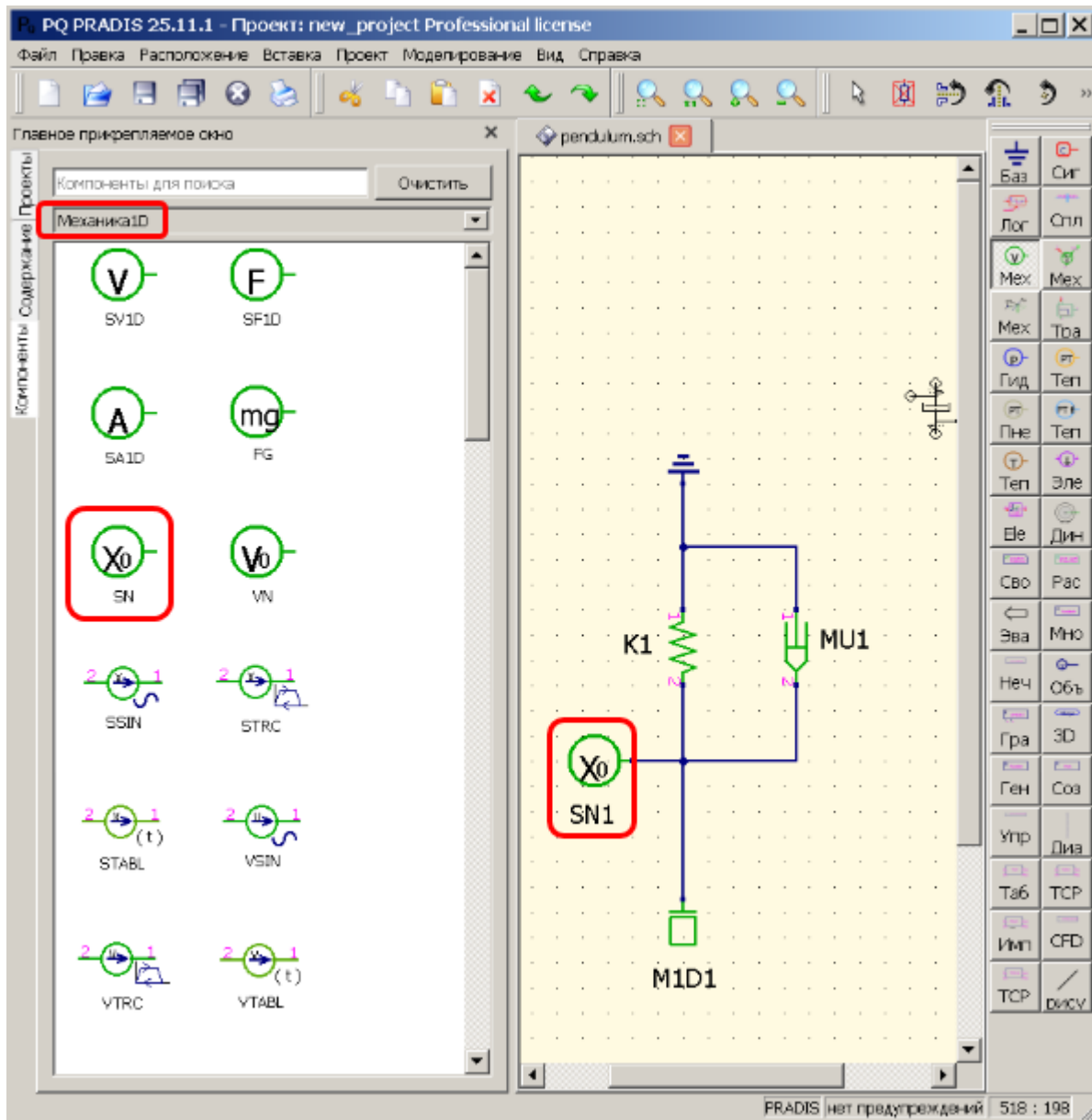


Рисунок 8. Добавление компонента начального смещения

Модель пружинного маятника с заданным начальным отклонением построена.

1.1.3 Определение входных данных

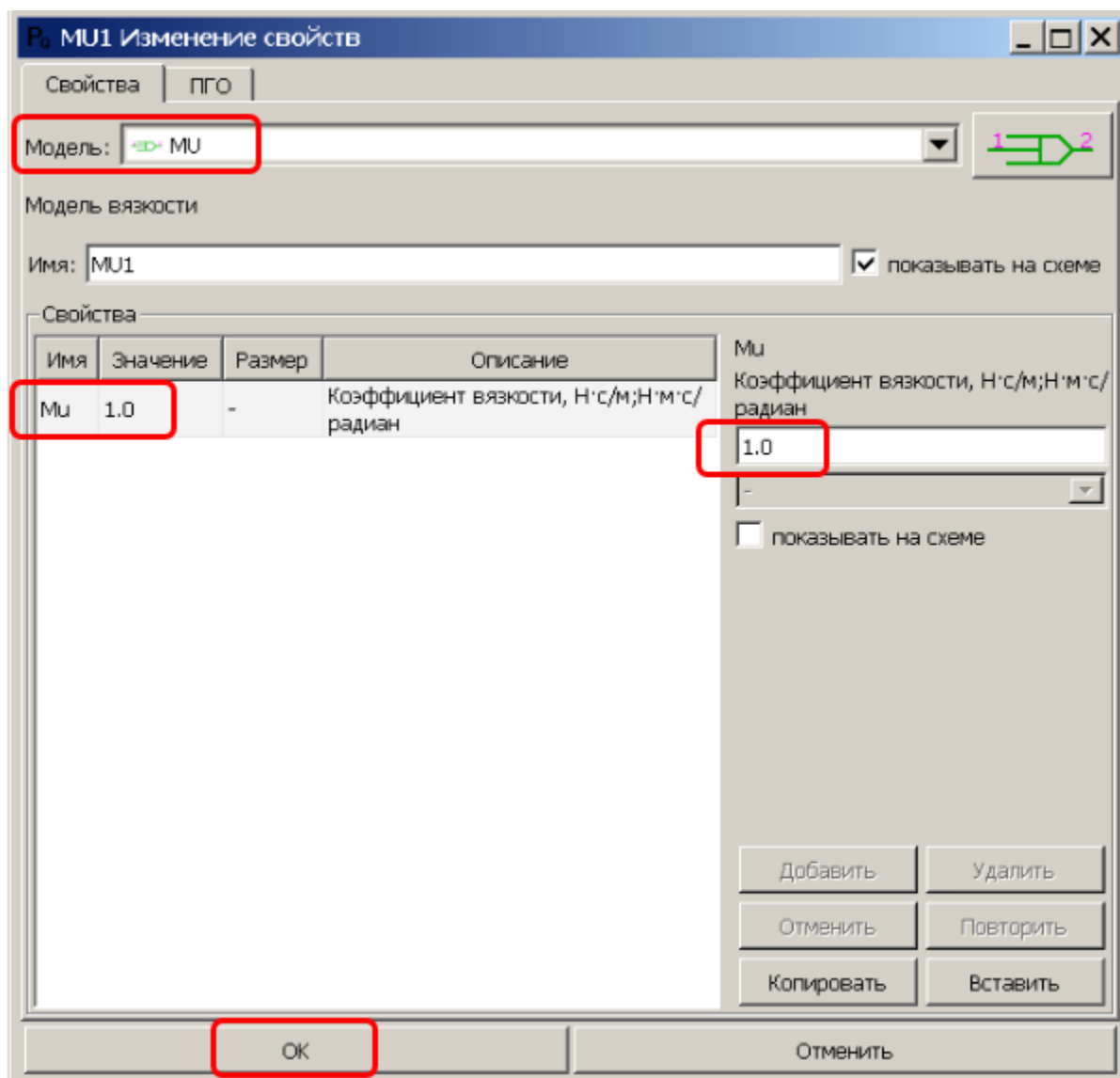
Входными данными модели являются:

- Жесткость пружины 100 Н/м
- Вязкость 0,1 Н*с/м
- Масса 1 кг
- Начальное смещение $X_0 = 1$ м

Таким образом, необходимо задать входную информацию для компонентов модели: элемента упругой связи, элемента вязкости, элемента массы и начального смещения для одной степени свободы.

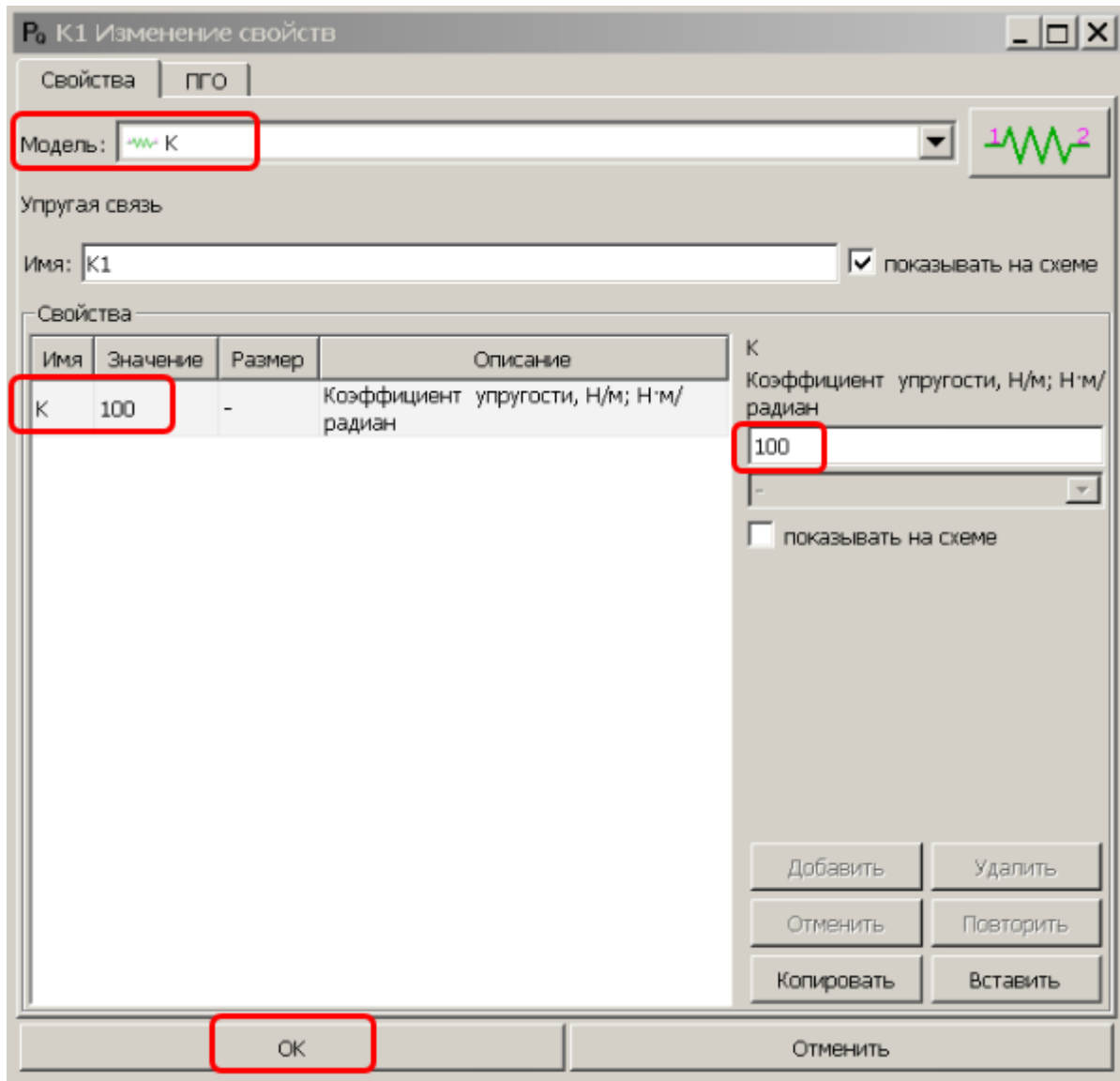
Входные данные для компонентов задаются посредством диалогового окна «Изменить свойства» (подробное описание окна здесь).

Для определения входных данных компонента MU1 «Элемент вязкости», необходимо двойным щелчком левой клавиши мыши по компоненту MU1 открыть окно «Изменить свойства» и во вкладке «Свойства» установить заданные значения входных данных:

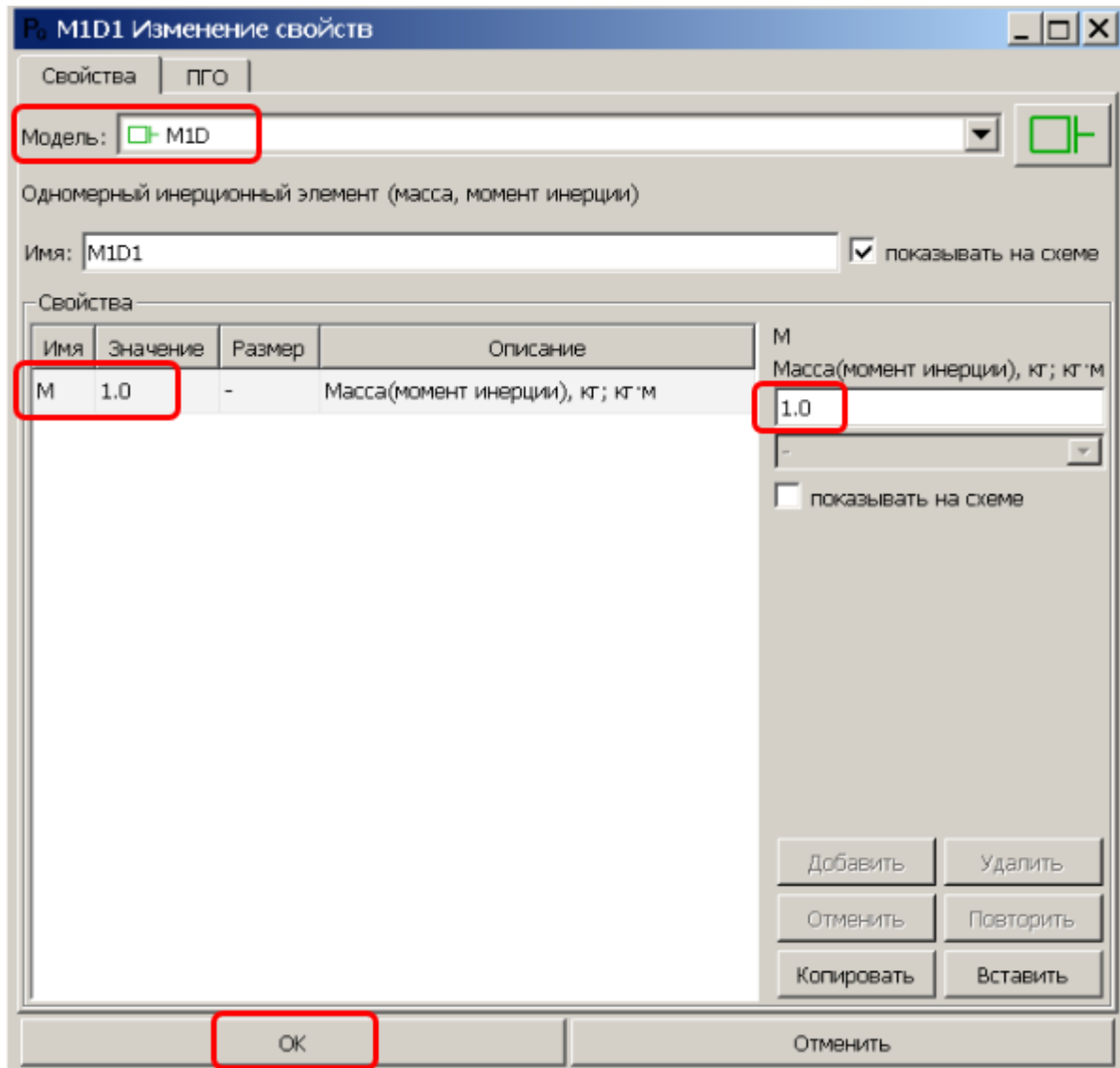


В поле «Коэффициент вязкости» изменить установленное значение по умолчанию на заданное: 0.1. Нажать кнопку «Применить» - значение, установленное в таблице слева в графе «Значение», изменится на заданное: 0.1.

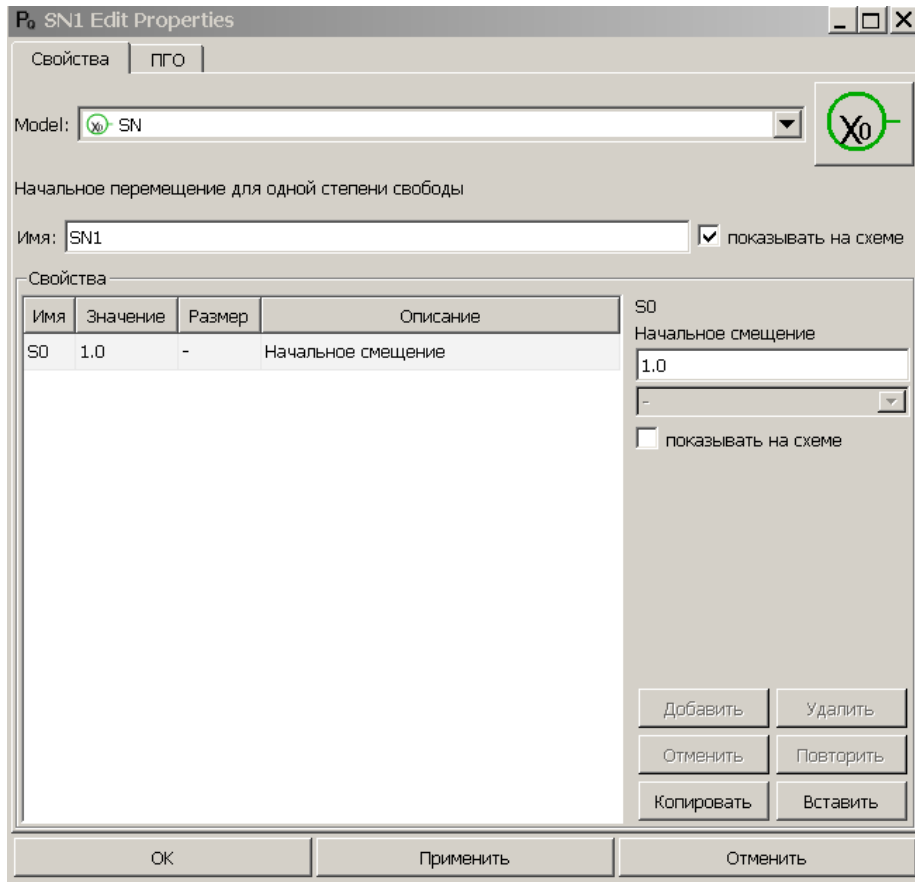
Аналогичные действия выполнить для компонента упругой связи



для элемента массы



для начального смещения





Входные данные для компонентов модели/расчетной схемы определены.

1.1.4 Описание выходных расчетных характеристик

Добавить индикаторы

Для отображения изменения скорости, перемещения и силы упругости пружины необходимо к построенной модели добавить индикаторы, которые будут фиксировать значения выбранных параметров на определенные моменты времени в процессе расчета. Соответственно, на схему модели нужно добавить индикатор скорости, индикатор перемещения и индикатор силы.

Для этого в меню компонентных библиотек из выпадающего списка выберите библиоте-

ку «Базовые компоненты». Выберите индикаторы скорости (V)  и перемещения (X)  , поместите на рабочем поле модели как показано на рисунке 11.

Чтобы определить силу в пружине, добавьте индикатор X, не соединяя ни с чем.

Примечание - индикатор X используется не только как индикатор масштабированного значения перемещения в узле, но и как универсальный индикатор значений внутренних переменных.

Для удобства, индикатор X, используемый для измерения силы упругости пружины, обозначен как «Force» (как изменить название элемента схемы см. здесь) (рисунок 9).

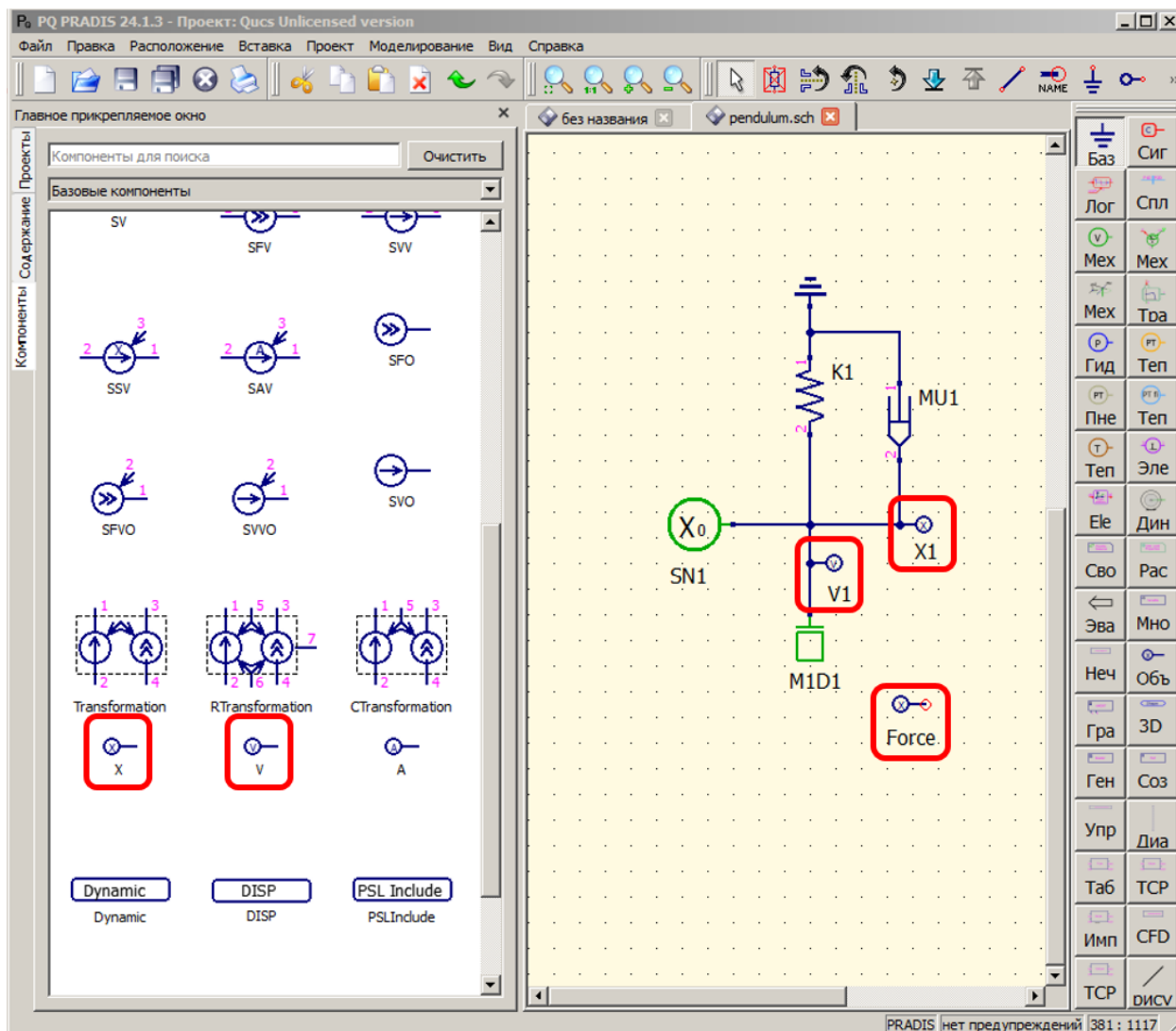


Рисунок 9. Добавление индикаторов

Необходимые индикаторы установлены.

Установить выходные параметры

В соответствии с Постановкой задачи выходными параметрами являются: скорость, перемещение и сила упругости пружины. Для получения значений этих параметров в процессе расчета, в диалоговом окне «Изменение свойств» во вкладке «Выходные значения» необходимо указать следующие параметры: N – обозначение компонента, I – функция для измерения потоковой переменной (перечень возможных функций здесь), C – степень свободы, в формате: N.I(C).

Индикаторы перемещения (X) и скорости (V) работают без дополнительной настройки, так как записывают данные с тем же шагом и диапазоном, что и результаты расчета модели.

Для того чтобы измерить силу упругости пружины K1 необходимо выполнить следующие действия. Войдите в свойства компонента «Force» двойным нажатием левой кноп-

ки мыши на компонент, либо нажав правой кнопкой мыши на компонент и в появившемся меню выбрав «Изменить свойства». Во вкладке «Выходные значения» нужно ввести $K1.I(1)$ (рисунок 10), где $K1$ – обозначение компонента (элемента) упругой связи, I – функция для измерения потоковой переменной (здесь силы), (1) – номер степени свободы модели, через которую мы измеряем силу.

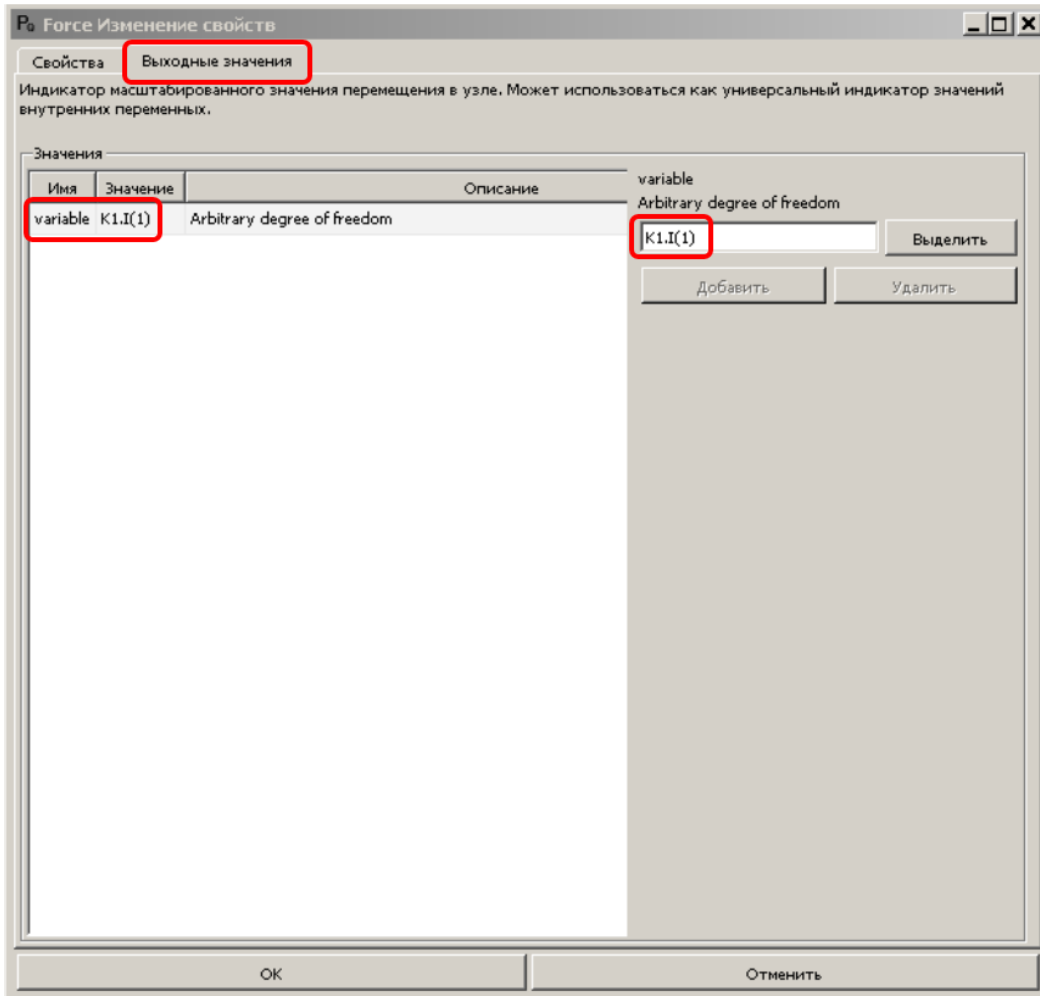


Рисунок 10. Измерение силы в пружине

1.1.5 Формирование задания на расчет

Компоненты для формирования задания на расчет

Для выполнения расчета и последующего анализа результатов следует использовать следующие компоненты из библиотеки «Базовые компоненты»:

- Dynamic – задает параметры метода интегрирования и управляет настройками динамического анализа.
- DISP – выводит заданные пользователем данные в виде графиков и таблиц для параметров, отмеченных индикаторами.

На схеме обязательно должен быть хотя бы один компонент Dynamic, и хотя бы один

компонент DISP. В случае отсутствия – в консоли будет выдано сообщение об ошибке. На рисунке 11 показано размещение компонентов Dynamic и DISP.

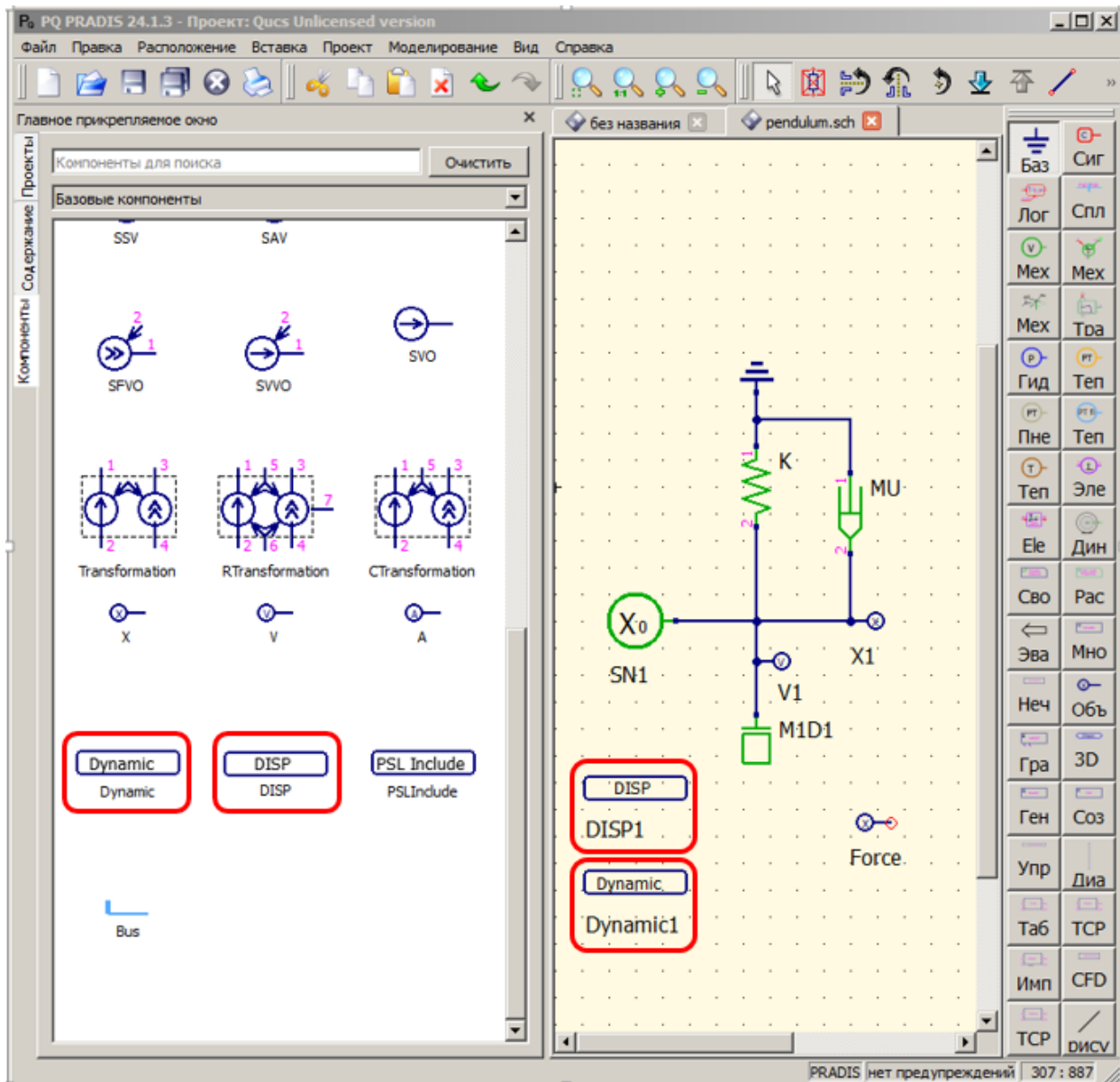


Рисунок 11. Размещение компонентов Dynamic и DISP

Настройка компонента Dynamic

Определение параметров компонента Dynamic осуществляется с помощью интерфейса окна «Изменения свойств». На рисунке ??? приведен вид окна со значениями, установленными по умолчанию.

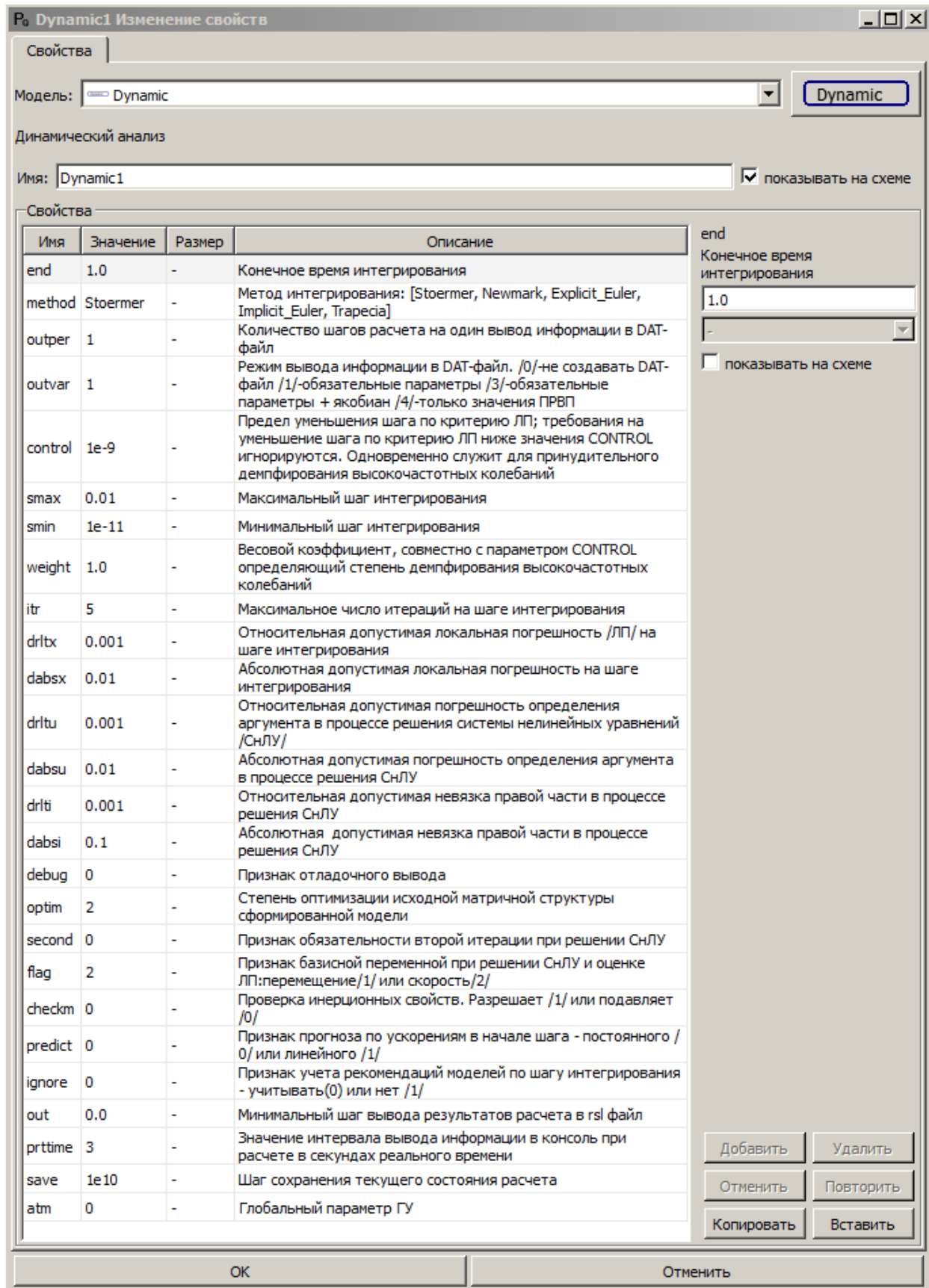


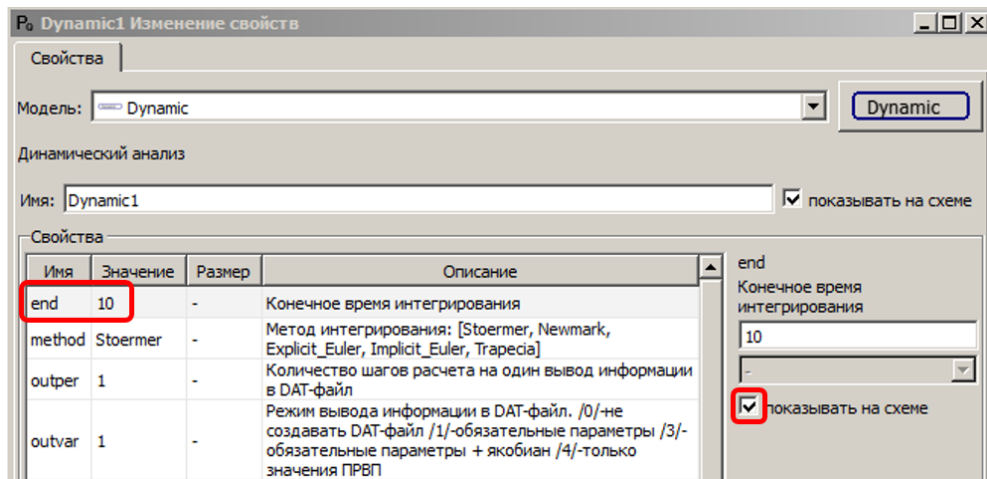
Рисунок ??? - Вид окна настройки параметров компонента Dynamic

Для получения более информативного отображения результатов зададим значения следующих параметров:

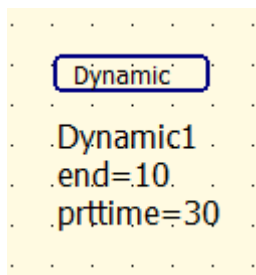
end = 10 - определяет максимальное значение времени на оси X графика,

prtime = 30 - задаёт интервал вывода данных в консоли.

Рекомендуется отображать изменённые значения на схеме. Чтобы отобразить новые значения непосредственно на схеме, при изменении параметра активируйте опцию «показывать на схеме», установив соответствующий флажок:



В результате получим:



Задание параметров интегрирования завершено.

Отображение результатов в виде графиков

Для отображения результатов в виде графиков необходимо провести настройки DISP. Для этого двойным щелчком мыши по компоненту DISP открывается окно «Изменить свойства», в котором пользователь задает данные для отображения.

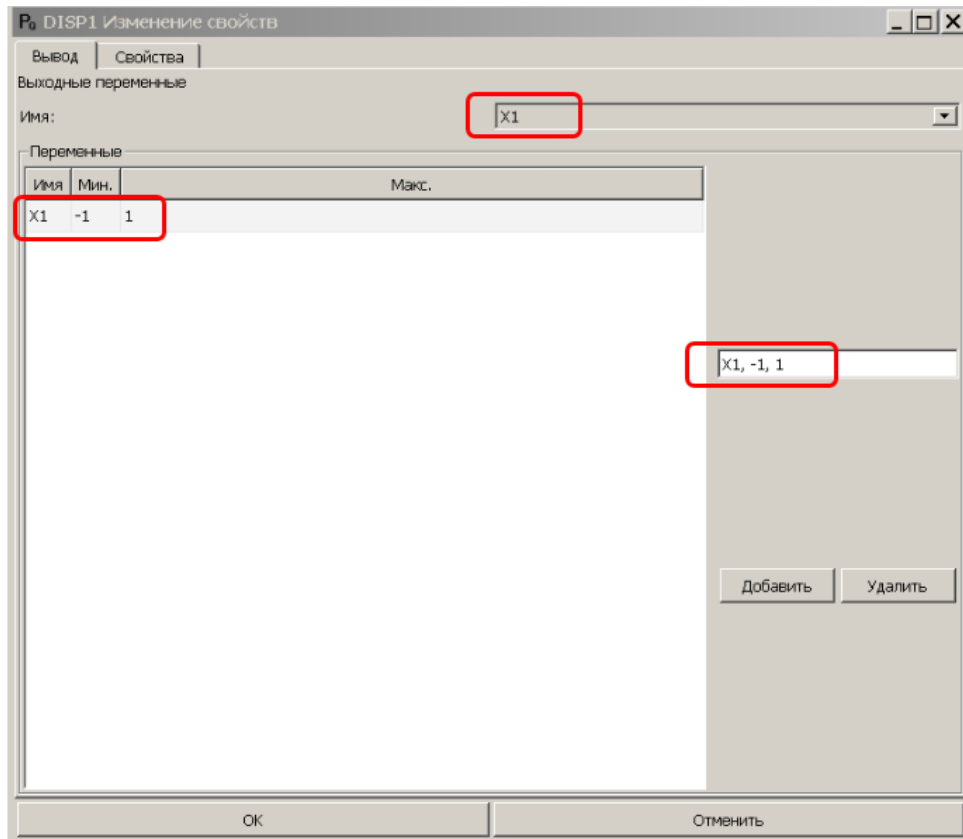


Рисунок 12. Настройка компонента DISP для вывода зависимости перемещения от времени

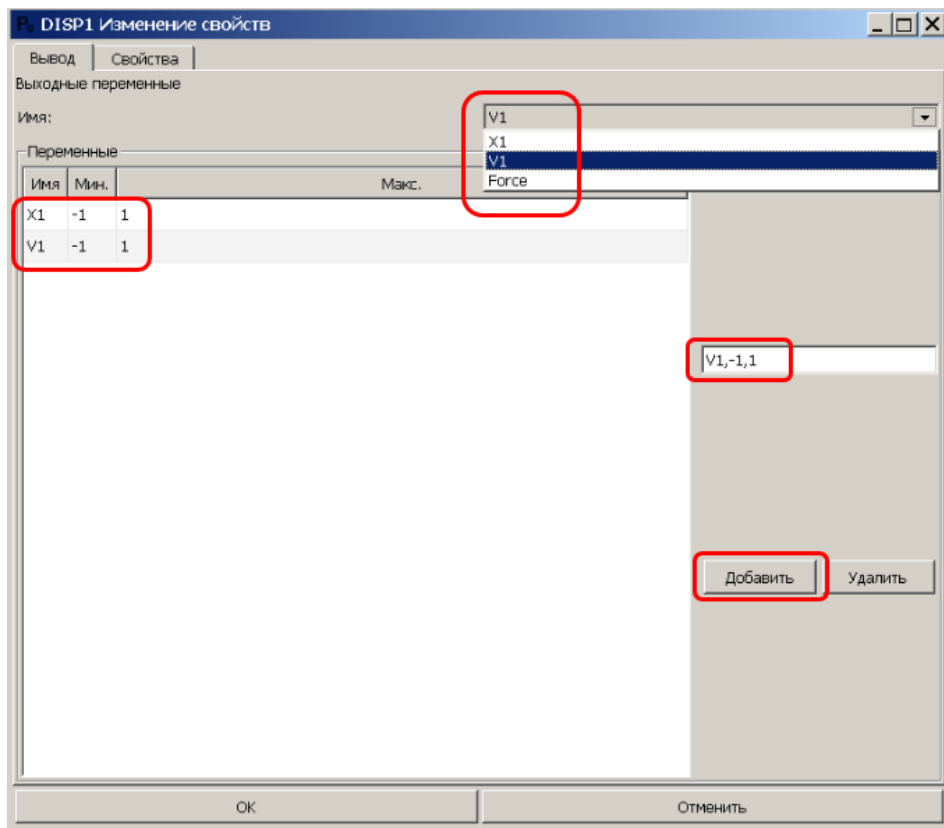


Рисунок 13. Настройка компонента DISP для отображения нескольких графиков в одном окне

Формирование задания на расчет построенной модели завершено.

1.1.6 Запуск на расчет

Для запуска расчета нажмите кнопку «Моделировать» в меню «Моделирование» или используйте клавишу F2 (рисунок 14):

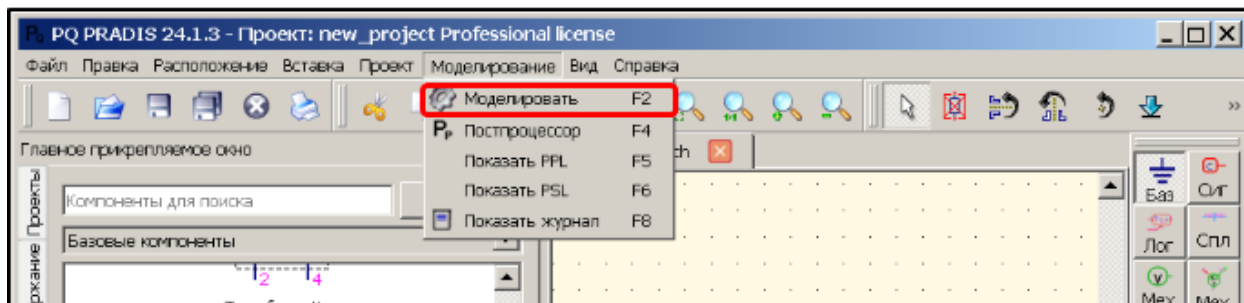


Рисунок 14. Расположение пункта меню «Моделировать»

Подсистема оперативного отображения, запускаемая в консоли, отображает ход и результаты моделирования на основе заданных настроек компонента Dynamic. В ее функции входит вывод текущих данных, статусных сообщений и уведомлений об ошибках.

По окончании расчета будет автоматически запущен постпроцессор, в котором отображаются результаты в виде заданного пользователем графика/графиков, настроенных в компоненте DISP.

1.1.7 Обработка и вывод результатов

Назначение постпроцессора

Постпроцессор PRADIS обеспечивает визуализацию и анализ результатов математического моделирования, позволяя представлять данные в виде графиков, диаграмм и выводить их на внешние устройства.

Постпроцессор PRADIS предоставляет следующий набор функций для работы с результатами моделирования:

Построение графиков и фазовых диаграмм: обеспечивает построение двумерных графиков зависимости выходных переменных от времени и фазовых диаграмм. Результаты также доступны для просмотра в виде таблиц численных значений с возможностью экспорта в табличные процессоры.

3D-анимация процессов: предназначен для анимации результатов моделирования как в реальном, так и в модельном масштабе времени. Поддерживает создание пользовательских графических элементов для анимации и экспорт видеороликов.

Генерация отчетов: модуль генерации отчетов значительно сокращает время на создание итоговых документов по результатам анализа.

Гибкие настройки визуализации: обеспечивают выбор отображаемых кривых, изменение цветов и толщины линий, настройка фона диаграмм и масштабирование.

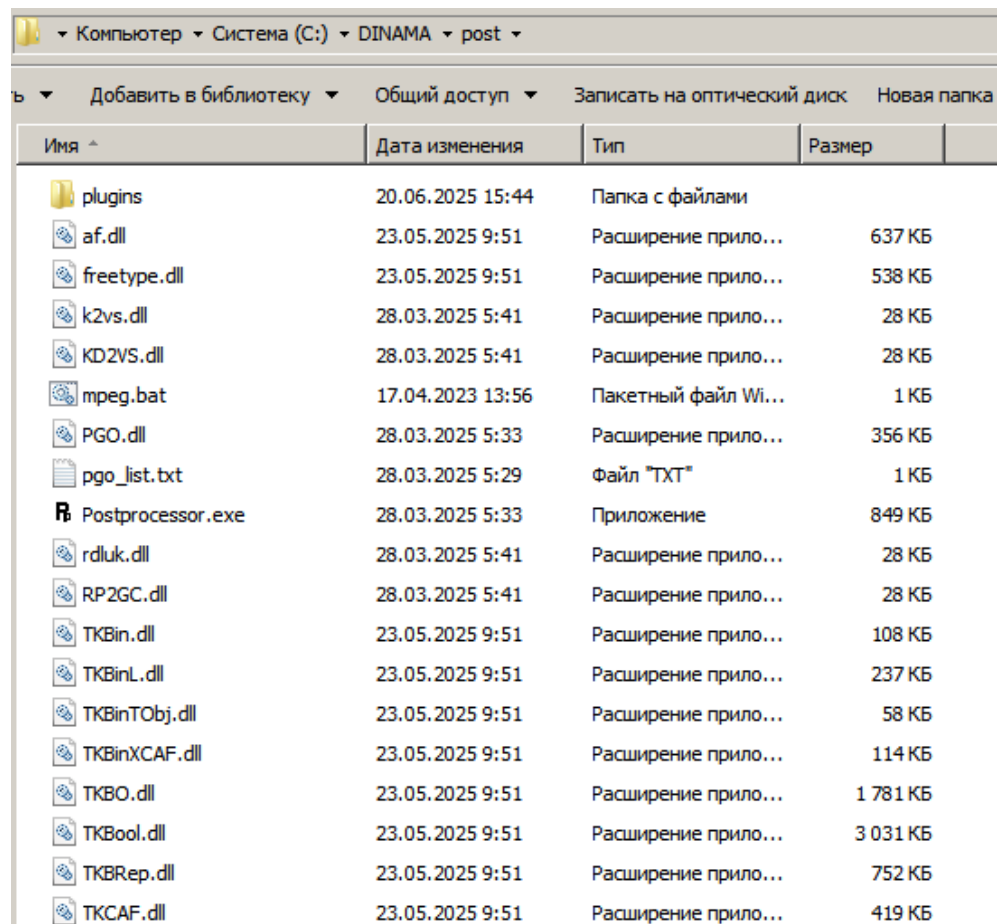
Запуск постпроцессора

Запуск постпроцессора осуществляется двойным щелчком мыши по иконке **post** на рабочем столе (рисунок 15):



Рисунок 15. Иконка постпроцессора

или с помощью файла **postprocessor.exe**, находящегося в папке **DINAMA\post** (рисунок 16):



Имя ^	Дата изменения	Тип	Размер
plugins	20.06.2025 15:44	Папка с файлами	
af.dll	23.05.2025 9:51	Расширение прило...	637 КБ
freetype.dll	23.05.2025 9:51	Расширение прило...	538 КБ
k2vs.dll	28.03.2025 5:41	Расширение прило...	28 КБ
KD2VS.dll	28.03.2025 5:41	Расширение прило...	28 КБ
mpeg.bat	17.04.2023 13:56	Пакетный файл Wi...	1 КБ
PGO.dll	28.03.2025 5:33	Расширение прило...	356 КБ
pgo_list.txt	28.03.2025 5:29	Файл "ТХТ"	1 КБ
Postprocessor.exe	28.03.2025 5:33	Приложение	849 КБ
rdluk.dll	28.03.2025 5:41	Расширение прило...	28 КБ
RP2GC.dll	28.03.2025 5:41	Расширение прило...	28 КБ
TKBin.dll	23.05.2025 9:51	Расширение прило...	108 КБ
TKBinL.dll	23.05.2025 9:51	Расширение прило...	237 КБ
TKBinTObj.dll	23.05.2025 9:51	Расширение прило...	58 КБ
TKBinXCAF.dll	23.05.2025 9:51	Расширение прило...	114 КБ
TKBO.dll	23.05.2025 9:51	Расширение прило...	1 781 КБ
TKBool.dll	23.05.2025 9:51	Расширение прило...	3 031 КБ
TKBRep.dll	23.05.2025 9:51	Расширение прило...	752 КБ
TKCAF.dll	23.05.2025 9:51	Расширение прило...	419 КБ

Рисунок 16. Файл Postprocessor.exe

Отображение результатов в виде графиков 2D

Окно постпроцессора с результатами расчета математической модели, заданной пользователем, открывается автоматически по окончании расчета (рисунок 17):

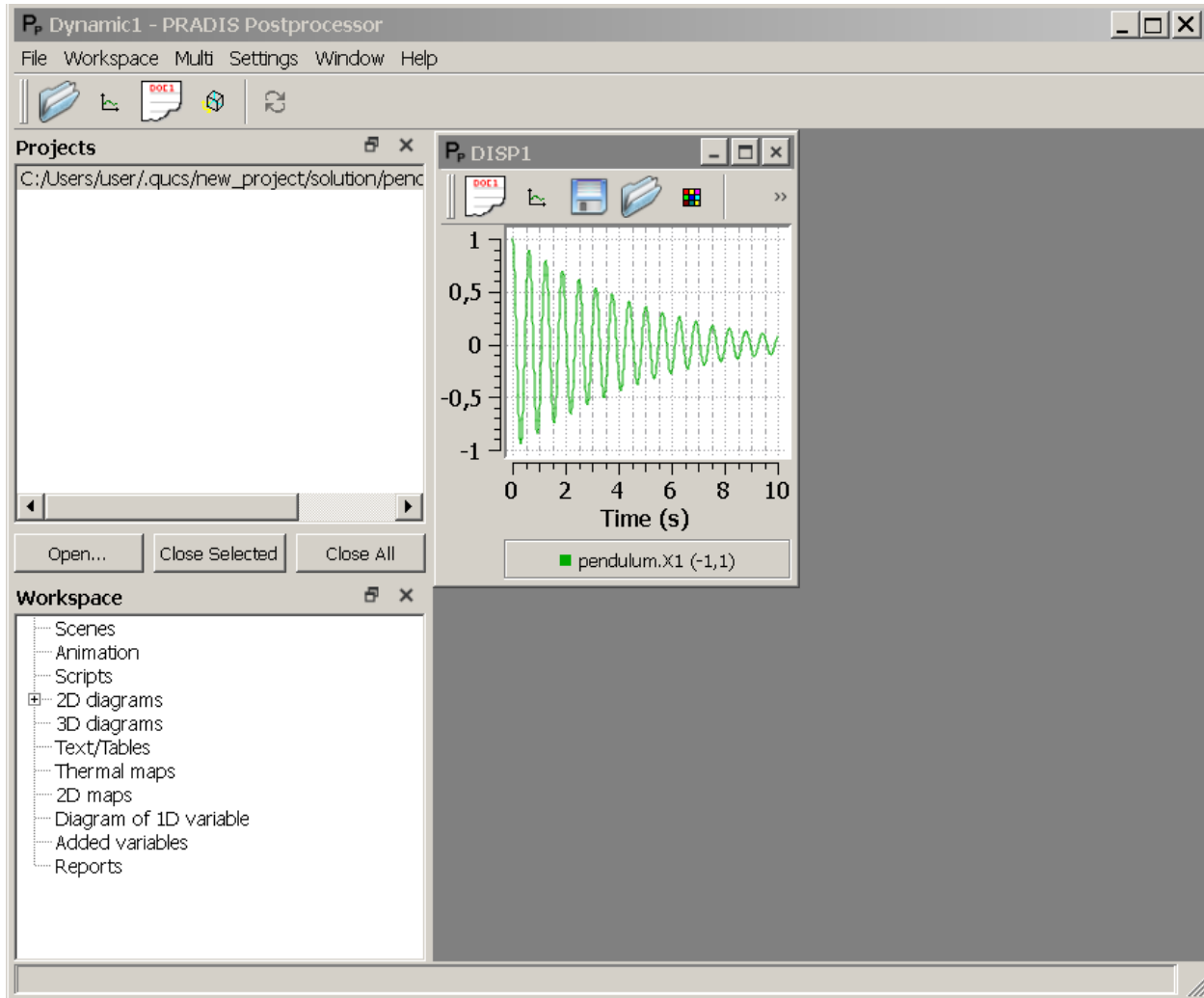


Рисунок 17. Окно постпроцессора с результатами расчета

На рисунке 17 приведен пример настройки DISP, при котором формируется один график, отображающий зависимость перемещения (индикатор X1) от времени. На оси Y отображается диапазон изменения перемещения, заданный при настройке компонента **DISP** для индикатора X1 (рисунок 12). На оси X отображается разметка до значения конечного времени интегрирования, заданного параметром $end=10$, при настройке компонента **Dynamic**.

Подробное описание функционала окна постпроцессора приведено здесь.

На рисунке 18 приведен пример настройки DISP, при котором формируется два графика в одном окне: зависимость изменения перемещения от времени и зависимость изменения скорости груза от времени:

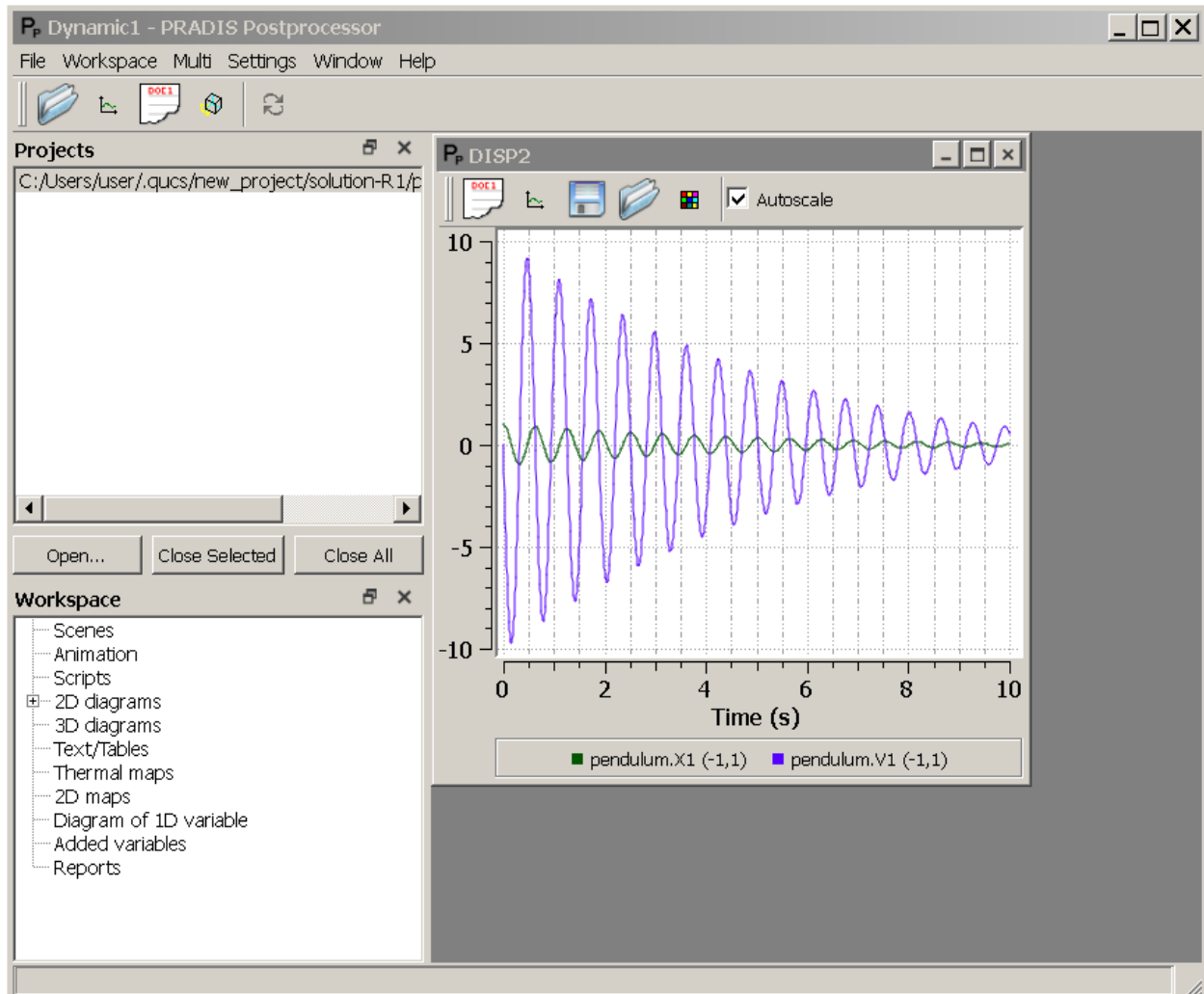



Рисунок 18

Для отображения зависимости силы от времени используем другой способ отображения результатов расчета в виде графика.

На панели инструментов окна DISP2 необходимо выбрать и нажать на значок , откроется окно с настройками отображения графиков (DISP2):

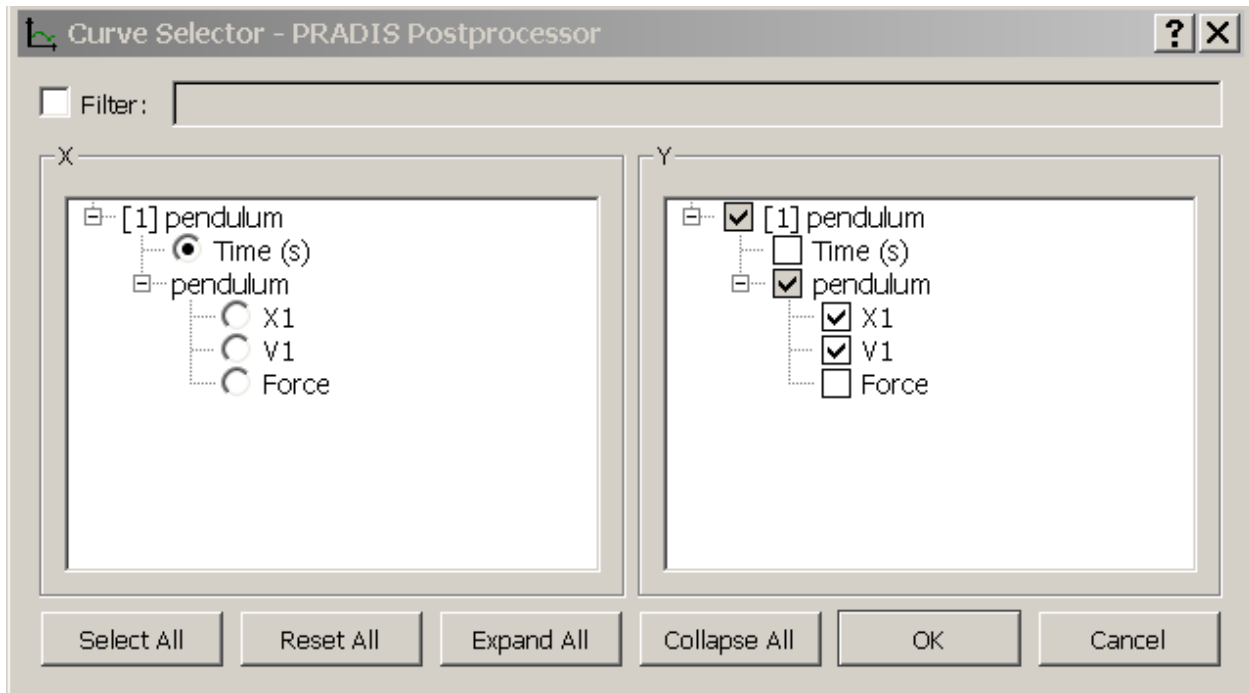


Рисунок 19

На левой панели расположены настройки оси X, на правой — оси Y. Для построения графика зависимости силы от времени установите флажок «Force» как показано на рисунке 20.

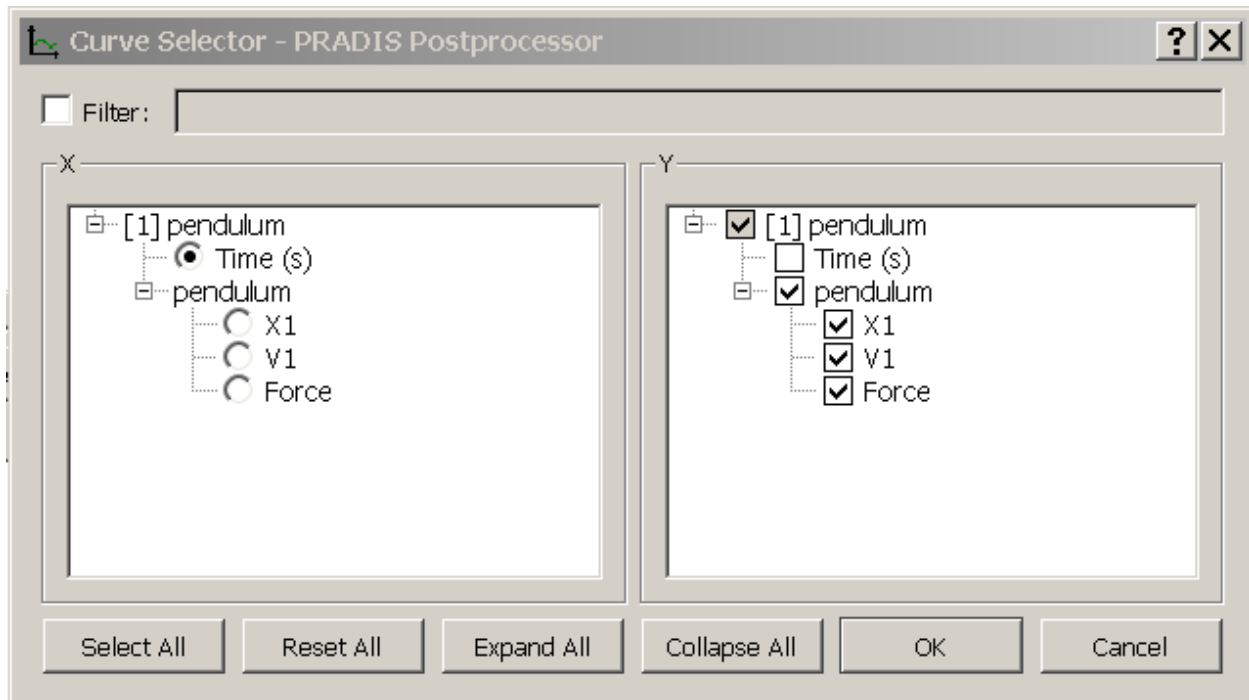


Рисунок 20

Таким образом, к существующим графиками добавится график, отображающий зависи-

мость изменения силы пружины от времени (рисунок 21):

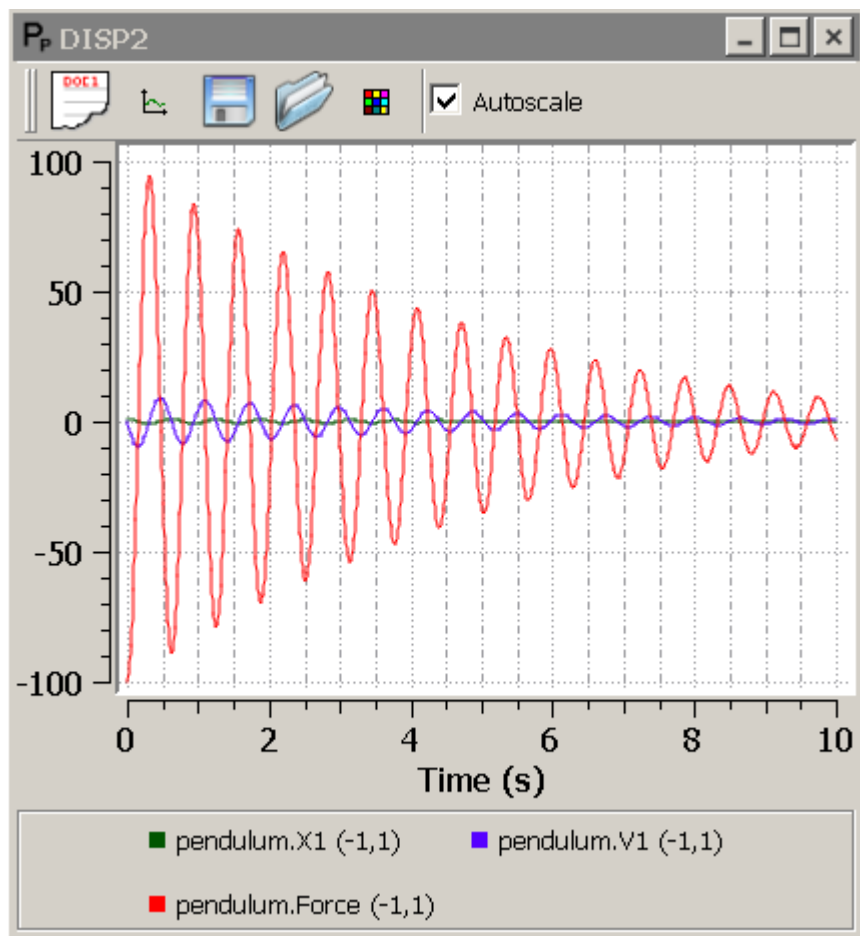


Рисунок 21

Отображение результатов в виде фазовых портретов (диаграмм)

Фазовый портрет пружинного маятника — это график, показывающий все возможные движения системы в виде **фазовых траекторий** на **фазовой плоскости** (оси: координата (смещение от положения равновесия) и скорость). Этот портрет позволяет визуально понять, как изменяется система со временем при различных начальных условиях: **замкнутые траектории** соответствуют колебаниям (без затухания), а **разомкнутые** — вращению (при наличии начальной скорости, превышающей определённый порог).

Для построения фазового портрета пружинного маятника, приведенного на рисунке 22:

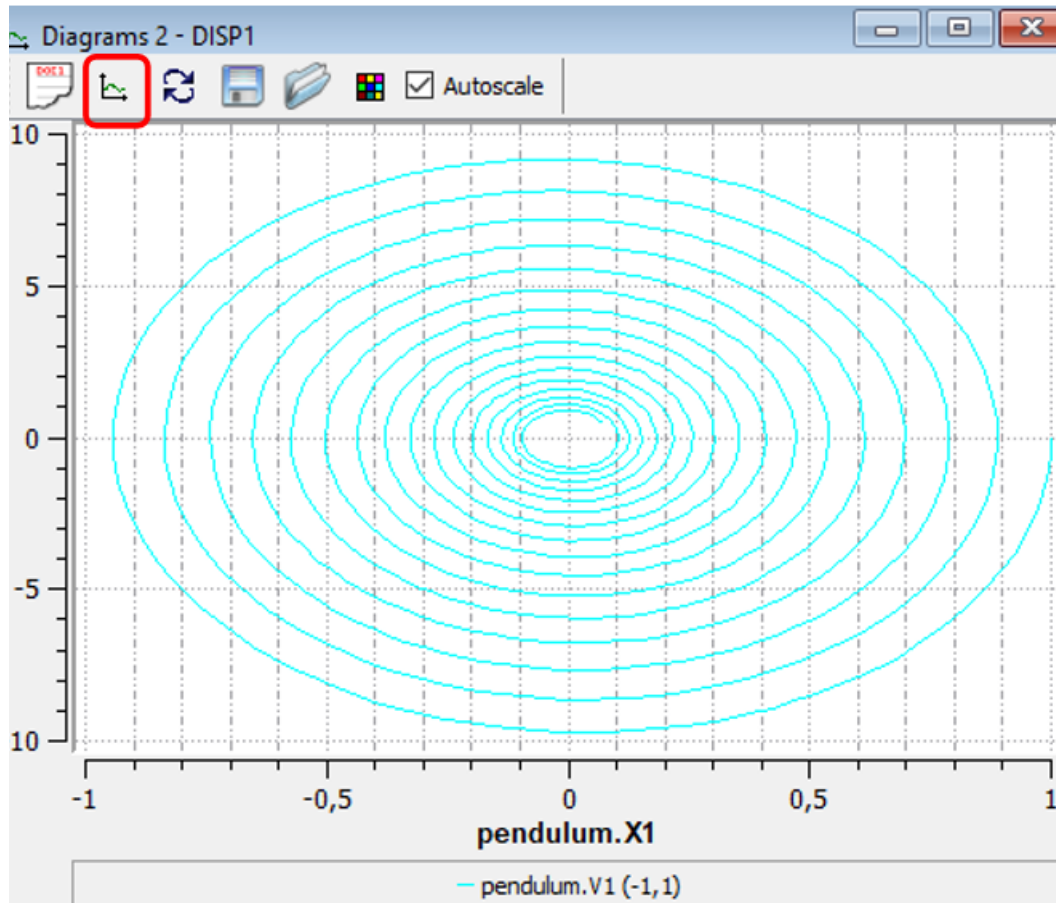


Рисунок 22. Фазовый портрет

необходимо в окне «Curve Selector - PRADIS Postprocessor» выбрать следующие настройки (рисунок 23):

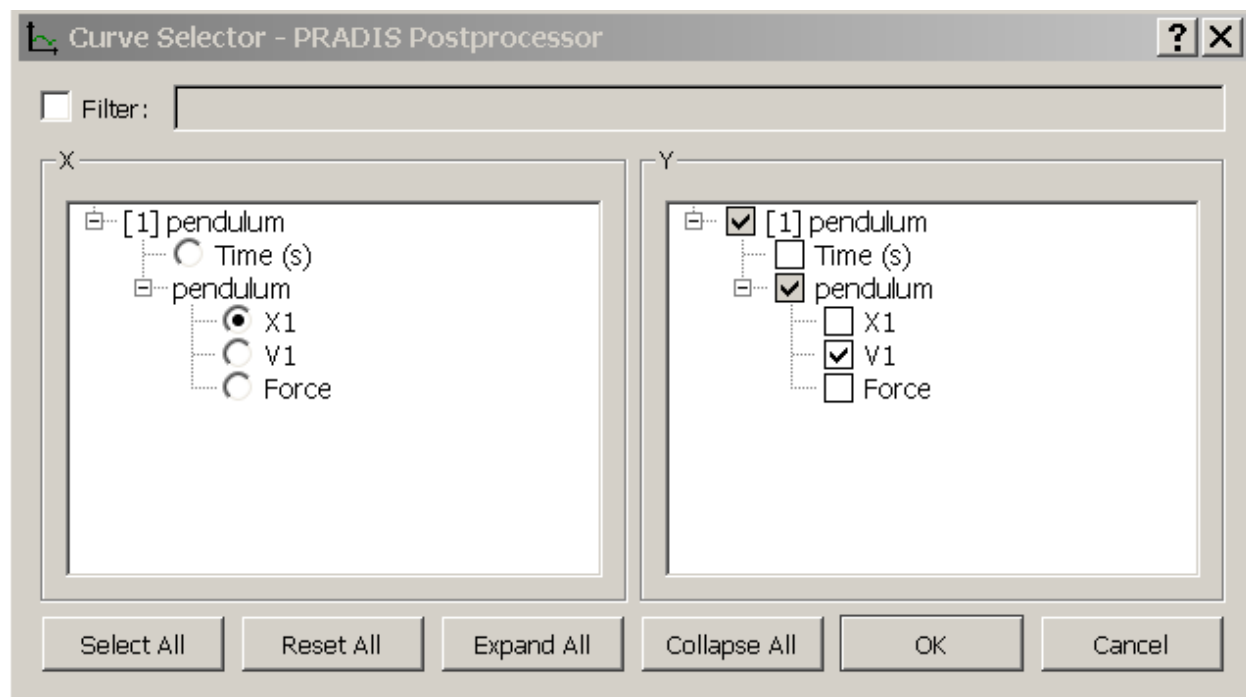


Рисунок 23

Методика работы с препроцессором Pradis

2.1 Введение и назначение

Препроцессор PRADIS — это интерактивная графическая среда, предназначенная для формирования, параметризации и подготовки расчетных моделей технических систем различной физической природы. Главная задача препроцессора заключается в преобразовании интуитивно понятного графического представления системы (схемы) в строгий машиночитаемый формат, готовый для передачи вычислительному решателю.

Настоящее руководство определяет рекомендуемую последовательность действий (методику) работы с препроцессором при построении динамических моделей. Документ описывает сквозной цикл моделирования: от инициализации проекта до анализа результатов, опираясь исключительно на штатный функционал программного комплекса.

2.2 1. Архитектура и организация рабочего места

Препроцессор интегрирует в единое окно инструментальные панели, векторный редактор схем, систему управления проектами и каталоги готовых библиотек компонентов.

2.2.1 2.1. Структура проекта

Проект представляет собой изолированный каталог, содержащий все данные, относящиеся к создаваемой модели. По умолчанию для ОС Windows проект размещается по пути:

C:\Users<имя пользователя>\.qucs<имя проекта>

Внутренняя организационная структура проекта включает папки:

- Схемы – файлы описания схем (расширение .sch);
- Наборы данных – исходные и промежуточные параметры;
- Результаты DAT – файлы расчетных данных;

- PSL / PPL – сгенерированные задания для решателя и скрипты на языке Python;
- Таблицы и Другие – вспомогательные данные и паспорта моделей.

2.2.2 2.2. Основные элементы интерфейса

- **Главное прикрепляемое окно:** содержит вкладки «Проекты» (управление жизненным циклом файлов) и «Компоненты» (поиск и выбор элементов из библиотек).
- **Панель компонентов:** быстрый доступ к перечню доступных физических доменов (механика, гидравлика, пневматика, автоматика, электрические цепи и др.).
- **Рабочая область:** векторное поле с разметкой-сеткой для построения и выравнивания элементов схемы.
- **Меню и Панель инструментов:** стандартные команды файлового управления, редактирования, вставки, настройки вида и запуска расчетов.

2.3 3. Пошаговая методика создания и анализа модели

2.3.1 3.1. Инициализация проекта и схемы

1. Запустите препроцессор через ярлык PRADIS Qucs или файл qrun.bat.
2. Во вкладке «Проекты» нажмите кнопку «Создать», задайте имя проекта и активируйте опцию «Открыть новый проект».
3. Создайте файл расчетной схемы: перейдите в Файл → Сохранить как..., укажите путь к каталогу проекта, задайте имя файла (расширение .sch добавится автоматически).

2.3.2 3.2. Графическое моделирование («Схемотехника»)

1. **Выбор библиотеки:** Определите физическую природу моделируемого объекта и выберите соответствующую библиотеку во вкладке «Компоненты» (например, «Механика 1D» для систем с одной степенью свободы).
2. **Размещение элементов:** Перетащите необходимые компоненты на рабочую область. Используйте инструменты меню Расположение для выравнивания по сетке, центру или краям.
3. **Физическое соединение:** Активируйте инструмент Вставка → Проводник (или Ctrl+E) и соедините элементы через специальные точки — «**потенциалы**» или «**порты**». Соединение портов означает установление физического взаимодействия (передача усилия, потока, сигнала).
4. При необходимости создания типовых узлов используйте функции Правка → Войти в подсхему / Выйти.

2.3.3 3.3. Параметризация и задание начальных состояний

1. Откройте свойства компонента двойным щелчком мыши или через контекстное меню Изменить свойства.
2. Во вкладке «Свойства» задайте численные значения:
 - Геометрические характеристики (размеры, сечения, объёмы);

- Физические константы (массы, моменты инерции, коэффициенты сопротивления, жесткости);
 - Эксплуатационные и режимные параметры.
3. Для элементов, обладающих инерционностью или емкостными свойствами, задайте **начальные условия** (начальные координаты, скорости, давления, положения коммутирующих устройств). Корректная инициализация критически важна для адекватного старта динамического расчета.

2.3.4 3.4. Определение внешних воздействий и индикаторов

1. Для моделирования нагрузок или управлений используйте компоненты внешних воздействий, поддерживающие константы, ступенчатые, линейные, синусоидальные и произвольные временные зависимости.
2. Добавьте на схему индикаторы из библиотеки «Базовые компоненты»:
 - X – индикатор перемещения или универсальный измеритель внутренних переменных;
 - V – индикатор скорости.
3. Для измерения потоковых или внутренних переменных конкретного компонента используйте синтаксис N.I(C) во вкладке «Выходные значения» свойств индикатора, где:
 - N – имя компонента;
 - I – функция измерения потоковой переменной;
 - C – номер степени свободы. Пример: K1.I(1) для измерения силы упругости в элементе K1.

2.3.5 3.5. Формирование задания на расчет

Для корректного запуска моделирования на схеме **обязательно** должны присутствовать два компонента из библиотеки «Базовые компоненты»:

- **Dynamic** – управляет настройками динамического анализа. В свойствах задаются: время расчета (end), метод интегрирования, шаг, точность, интервал вывода в консоль (prtime). Рекомендуется активировать флажок «показывать на схеме» для визуального контроля.
- **DISP** – определяет состав и формат вывода результатов (графики, таблицы) для параметров, отмеченных индикаторами.

2.3.6 3.6. Валидация и запуск моделирования

1. Препроцессор автоматически выполняет проверку целостности модели: отсутствие «висящих» портов, согласованность типов данных, наличие обязательных компонентов Dynamic и DISP.
2. Запустите расчет: Моделирование → Моделировать или клавиша F2.
3. Система автоматически:
 - Генерирует скрипт на языке Python (**PPL**);
 - Формирует текстовое задание для динамического решателя (**PSL**);

- Запускает вычислительное ядро.

4. Ход расчета отображается в консоли. Логи сохраняются в файле **SYSPRINT.txt**.

2.3.7 3.7. Анализ результатов в постпроцессоре

По завершении расчета постпроцессор запускается автоматически. Доступные методы анализа:

- **2D-графики:** построение зависимостей выходных переменных от времени с настройкой масштабов, цветов и толщины линий.
- **Фазовые портреты:** визуализация траекторий в координатах «координата – скорость» для анализа устойчивости и режимов движения.
- **Табличные данные:** просмотр численных значений с возможностью экспорта в табличные процессоры.
- **3D-анимация:** визуализация процессов в реальном или модельном масштабе времени.
- **Генерация отчетов:** автоматическое формирование итоговых документов по результатам анализа.

2.4 4. Практические рекомендации по организации работы

Этап работы	Рекомендация
Проектирование схемы	Используйте привязку к сетке (Расположение -> Выравнивать по сетке) для исключения геометрических рассинхронизаций узлов при соединении проводниками.
Массовое редактирование	Для быстрого изменения свойств однотипных компонентов используйте Правка -> Заменить (клавиша F7).
Контроль целостности	Перед расчетом визуально проверяйте связность схемы. Используйте Вид -> Показать все и Масштаб 1:1 для верификации топологии.
Отладка и трассировка	При ошибках запуска обращайтесь к файлу SYSPRINT.txt и просматривайте сгенерированные PPL/PSL файлы (Моделирование -> Показать PPL/PSL файл) для проверки корректности переданных параметров.
Архивирование и передача	Функция Файл -> Экспорт в... позволяет экспортировать схему как паспорт модели для хранения в технической документации или обмена между отделами.
Работа с библиотеками	Используйте строку поиска во вкладке «Компоненты» для быстрой навигации. При работе с многодоменными системами комбинируйте библиотеки, соблюдая правила соединения портов.

2.5 5. Заключение

Препроцессор PRADIS обеспечивает сквозной инженерный цикл: от визуального конструирования физической схемы до автоматической генерации расчетных заданий и передачи данных в постпроцессор. Соблюдение указанной методики гарантирует:

- Минимизацию ошибок на этапе подготовки данных за счет встроенных проверок целостности;
- Стандартизацию рабочих процессов и воспроизводимость результатов;
- Снижение трудозатрат на ручной вывод уравнений благодаря автоматическому формированию системы ДАУ;
- Эффективный анализ динамики сложных технических объектов в широком диапазоне режимов эксплуатации.

Документ составлен на основе официальной документации программного комплекса PRADIS (разделы «Препроцессор», «Руководство пользователя», версия инсталляционного пакета 5.0.071125).